

(10) 国際公開番号
WO 03/057420 A1

- 2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

(57) Abstract: A leg-type moving robot (1), wherein an elastic element (382) is arranged between a second joint (18, 20) linking the tip end of a leg unit (2) with a foot unit (22) and a ground-contact end of the foot unit, and a displacement sensor (70) is arranged in a space defined by the upper and lower ends of the elastic element, whereby it is possible to compactly house the displacement sensor including constituent elements such as a conversion unit in the foot-unit elastic element of the spatially-restricted leg-type moving robot. The redundant degree of freedom of the displacement sensor is used to self-diagnose its abnormality. In addition, a floor reaction force accurately detected can let the leg-type moving robot walk further more constantly.

〔続葉有〕

WO 03/057420 A1



(57) 要約:

脚式移動ロボット（１）において脚部（２）の先端と足部（２２）を連結する第２の関節（１８，２０）と足部の接地端の間に弾性体（３８２）を配置すると共に、弾性体の上下端で規定される空間内に変位センサ（７０）を配置することで第２の関節に対する足部の接地端の変位を検出できるように構成したので、スペース的に制約のある脚式移動ロボットの足部の弾性体に変換部などの構成要素も含めて変位センサをコンパクトに収納することができる。また、変位センサの冗長自由度を利用してその異常を自己診断するようにした。さらには、床反力を精度良く検出して脚式移動ロボットを一層安定に歩行させることができる。

明細書

脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置

技術分野

この発明は脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置に関する。

背景技術

脚式移動ロボット、特に2足のヒューマノイド型の脚式移動ロボットにおいては、足部にセンサを配置して床面への着地による足部の変位あるいは床面から足部に作用する床反力を検出し、検出値に基づいて安定した歩行を実現するように適宜な制御が行われる。

足部に床反力を検出するセンサを配置した例としては例えば、特開平5-305584号公報記載の技術が知られており、その従来技術にあつてはヒューマノイド型の脚式移動ロボットの足関節と足部の接地端の間に6軸力センサを配置して足部に作用する床反力を検出している。

また足部の変位を検出するセンサを配置した例としては例えば、日本ロボット学会誌 Vol. 13, No. 7, pp. 1030から1037(1995年10月号)で提案されている技術が知られており、その従来技術にあつては同種の脚式移動ロボットの足部を、上部足底板と下部足底板の間に衝撃緩衝材をワイヤで連結してはさみ、上部足底板の四隅にポテンショメータ(変位センサ)の構成要素の一部である検出素子を取り付けると共に、その上方に変換部などを配置し、検出素子を介して上部と下部の足底板間の距離(変位)を検出することで着地の有無と着地路面の高さ偏差(凹凸)を検出している。

ところで、脚式移動ロボット、特にヒューマノイド型のロボットの足部は、歩行時に遊脚を振ることによる反力によって生じる支持脚側の鉛直軸回りのねじれを防止するために適宜なガイド部などを設ける必要があると共に、遊脚の着地時の衝撃を吸収して緩和できるように適宜な弾性を備えることが要求される。

このように、脚式移動ロボット、特にヒューマノイド型のロボットの足部にセ

ンサを設けようとするとき、足部はスペース的にも限界があることから、上記した従来技術においてはセンサの構成要素の一部の検出素子のみを弾性体に配置しているが、本来的には変換部などの構成要素も含めて弾性体にコンパクトに収納するのが望ましい。

発明の開示

従って、この発明の第1の目的は従来技術の上記した課題を解決し、スペース的に制約のある脚式移動ロボットの足部の弾性体に変換部などの構成要素も含めてセンサをコンパクトに収納するようにした脚式移動ロボットを提供することにある。

さらに、脚式移動ロボットの足部にセンサを配置するとき、上記したような着地時の衝撃に曝されることから、配置したセンサの信頼性を向上させる意味で、センサの異常を自己診断するのが望ましい。

従って、この発明の第2の目的は、脚式移動ロボットの足部にセンサを配置すると共に、そのセンサの異常を自己診断して信頼性を向上させるようにした脚式移動ロボットを提供することにある。

さらに、脚式移動ロボットを一層安定に歩行させようとするとき、足部の変位から着地の有無を検出するに止まらず、足部に作用する床反力を検出するのが望ましい。

従って、この発明の第3の目的は、脚式移動ロボットの足部に変位センサを配置すると共に、その出力に基づいて足部に作用する床反力を検出するようにした脚式移動ロボットの床反力検出装置を提供することにある。

この発明は、上記した第1の目的を達成するために、後述する請求の範囲第1項に記載する如く、少なくとも上体と、前記上体に第1の関節を介して連結される複数本の脚部を備えると共に、前記脚部の先端に第2の関節を介して連結される足部を備えた脚式移動ロボットにおいて、前記第2の関節と前記足部の接地端の間に弾性体を配置すると共に、前記弾性体の上下端で規定される空間内に変位センサを配置し、よって前記第2の関節に対する前記足部の接地端の変位を検出可能に構成した。このように、第2の関節と足部の接地端の間に弾性体を配置す

ると共に、弾性体の上下端で規定される空間内に変位センサ、より具体的には検出素子と変換部からなる変位センサを配置し、よって第 2 の関節に対する足部の接地端の変位を検出可能に構成したので、スペース的に制約のある脚式移動ロボットの足部の弾性体に変換部などの構成要素も含めてセンサをコンパクトに収納することができる。

また、この発明は、後述する請求の範囲第 2 項に記載する如く、前記第 2 の関節と前記足部の接地端の間に前記弾性体を複数個、上面視において局部的に配置するように構成した。このように、第 2 の関節と足部の接地端の間に弾性体を複数個、上面視において局部的に配置するように構成したので、スペース的に制約のある脚式移動ロボットの足部の弾性体にセンサをコンパクトに収納できると共に、足部の弾性を最適にすることができる。即ち、脚式移動ロボットの足部は曲げ（回転方向）の弾性と上下方向の双方に適度な弾性を備えるのが望ましいが、例えば、弾性体が足部の中央付近に偏在させられると、要求が相反して双方を満足させることが困難となる。従って、弾性体を上面視において局部的に、例えば足部の周辺（縁部）に配置するようにすれば、かかる相反する要求を最適に満足させることができる。

また、この発明は、後述する請求の範囲第 3 項に記載する如く、前記変位センサを前記弾性体に内蔵させ、よって前記第 2 の関節に対する前記足部の接地端の変位を検出可能に構成した。このように、変位センサ、より具体的には検出素子と変換部からなる変位センサを弾性体に内蔵させ、よって第 2 の関節に対する足部の接地端の変位を検出可能に構成したので、スペース的に制約のある脚式移動ロボットの足部の弾性体に変換部などの構成要素も含めてセンサを一層コンパクトに収納することができる。

また、この発明は、後述する請求の範囲第 4 項に記載する如く、前記変位センサを前記弾性体の付近に配置し、よって前記第 2 の関節に対する前記足部の接地端の変位を検出可能に構成した。このように、変位センサ、より具体的には検出素子と変換部からなる変位センサを弾性体の付近に配置し、よって第 2 の関節に対する足部の接地端の変位を検出可能に構成したので、同様に、スペース的に制約のある脚式移動ロボットの足部の弾性体に変換部などの構成要素も含めてセン

サを一層コンパクトに収納することができる。

また、この発明は、後述する請求の範囲第5項に記載する如く、前記複数の弾性体を上面視において前記足部の縁部に配置するように構成した。このように、複数の弾性体を上面視において足部の縁部（周辺）に配置するように構成したので、上で述べたように相反する要求を最適に満足させることができ、足部の弾性を最適にすることができる。

また、この発明は、後述する請求の範囲第6項に記載する如く、前記変位センサが密閉される空間内に收容されるように構成した。このように、変位センサが密閉される空間内に收容されるように構成したので、前記した効果に加え、変位センサに水分、塵埃などの異物が付着あるいは侵入するのを防止することができ、変位センサの耐久性を高めることができる。さらに周囲温度の影響も受け難くなり、温度補償などの補正の必要性を軽減することができる。

また、この発明は、後述する請求の範囲第7項に記載する如く、前記変位センサが、バネおよび感圧センサからなるように構成した。このように、変位センサが、バネおよび感圧センサからなるように構成したので、通常の変位（ストローク）から検出する場合に比し、センサの構成を一層コンパクトにすることができる。

また、この発明は、後述する請求の範囲第8項に記載する如く、前記バネの剛性を前記弾性体の剛性に比して小さく設定するように構成した。このように、バネの剛性を前記弾性体の剛性に比して小さく設定するように構成したので、前記した効果に加え、弾性体の振動減衰効果を低下させることがない。

また、この発明は、後述する請求の範囲第9項に記載する如く、少なくとも上体と、前記上体に第1の関節を介して連結される複数の脚部を備えると共に、前記脚部の先端に第2の関節を介して連結される足部を備えた脚式移動ロボットにおいて、前記第2の関節に接続される第1の剛性体と、前記足部の接地端に接続される第2の剛性体とで規定される空間内に、上面視において相互に離間して配置されて前記第2の関節に対する前記足部の接地端の変位を示す出力を生じる複数の変位センサ、前記複数の変位センサの出力が所定の幾何学的関係を満足するか否かを判別する判別手段、および前記判別手段の判別結果に基づいて前記

複数個の変位センサの少なくとも 1 個が異常か否か自己診断する自己診断手段を備える如く構成した。このように、第 1 の剛性体と第 2 の剛性体とで規定される空間内に、上面視において相互に離間して配置された複数個の変位センサの出力が所定の幾何学的関係を満足するか否か判別し、その判別結果に基づいて変位センサの少なくとも 1 個が異常か否か自己診断するように構成したので、即ち、その冗長自由度を利用してセンサの異常を自己診断するので、着地時の衝撃に曝される脚式移動ロボットの足部にセンサを配置するときも、検出信頼性を向上させることができる。

また、この発明は、後述する請求の範囲第 10 項に記載する如く、前記幾何学的関係が、前記複数個の変位センサの中の対向配置された変位センサの出力同士から求められる値が所定の値である関係である如く構成した。このように、幾何学的関係が、複数個の変位センサの中の対向配置された変位センサの出力同士から求められる値が所定の値である関係である如く構成した変位センサが異常か否かを容易かつ迅速に自己診断することができ、検出信頼性を向上させることができる。

また、この発明は、後述する請求の範囲第 11 項に記載する如く、前記所定の値は、零あるいはその近傍の値である如く構成した。このように、所定の値が零あるいはその近傍の値であるように構成したので、変位センサが異常か否かを容易かつ迅速に自己診断することができ、検出信頼性を向上させることができる。

また、この発明は、後述する請求の範囲第 12 項に記載する如く、前記第 1 および第 2 の剛性体で規定される空間内に弾性体を上面視において相互に離間させつつ複数個配置すると共に、その内部に前記変位センサを内蔵させる如く構成した。このように、第 1 および第 2 の剛性体で規定される空間内に弾性体を上面視において相互に離間させつつ複数個配置すると共に、その内部に変位センサを内蔵させる如く構成したので、従前の請求の範囲で述べた効果に加え、スペース的に制約のある脚式移動ロボットの足部に変位センサをコンパクトに収納することができる。

また、この発明は、後述する請求の範囲第 13 項に記載する如く、前記第 1 および第 2 の剛性体で規定される空間内に弾性体を上面視において相互に離間させ

つつ複数個配置すると共に、その付近に前記変位センサを配置するように構成した。このように、第1および第2の剛性体で規定される空間内に弾性体を上面視において相互に離間させつつ複数個配置すると共に、その付近に変位センサを配置するように構成したので、従前の請求の範囲で述べた効果に加え、同様にスペース的に制約のある脚式移動ロボットの足部に変位センサをコンパクトに収納することができる。

また、この発明は、後述する請求の範囲第14項に記載する如く、前記変位センサが、バネおよび感圧センサからなるように構成した。このように、変位センサが、バネおよび感圧センサからなるように構成したので、従前の請求の範囲で述べた効果に加え、センサの構成を一層コンパクトにすることができる。

また、この発明は、後述する請求の範囲第15項に記載する如く、前記バネの剛性を前記弾性体の剛性に比して小さく設定するように構成した。このように、バネの剛性を弾性体の剛性に比して小さく設定するように構成したので、従前の請求の範囲で述べた効果に加え、弾性体の振動減衰効果を低下させることがない。

また、この発明は、後述する請求の範囲第16項に記載する如く、少なくとも上体と、前記上体に第1の関節を介して連結される複数本の脚部を備えると共に、前記脚部の先端に第2の関節を介して連結される足部を備えた脚式移動ロボットにおいて、前記第2の関節と前記足部の接地端の間に配置された弾性体の内部および前記弾性体の付近の少なくともいずれかに設けられ、前記第2の関節に対する前記足部の接地端の変位を示す出力を生じる変位センサ、前記変位センサの出力に基づいて前記足部に作用する床反力を算出する床反力算出手段を備える如く構成した。このように、第2の関節に対する足部の接地端の変位を示す出力を生じる変位センサを設けると共に、その出力に基づいて足部に作用する床反力を算出する如く構成したので、床反力を精度良く算出することができ、脚式移動ロボットを一層安定に歩行させることが可能となる。

図面の簡単な説明

第1図は、この発明の一つの実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床

反力検出装置の説明斜視図である。

第 2 図は、第 1 図に示す脚式移動ロボットの足部の側面縦断面図である。

第 3 図は、第 2 図に示す足部の底面図である。

第 4 図は、第 2 図に示す足部の部分拡大図である。

第 5 図は、この発明の第 2 の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置の動作を示す、第 2 図に示す変位センサの異常検知（自己診断）を示すフロー・チャートである。

第 6 図は、この発明の第 3 の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置の動作である、第 2 図に示す変位センサによる床反力推定において使用される、第 2 図に示す円筒状弾性体（弾性体）の特性を近似したモデルを示す説明図である。

第 7 図は、第 3 の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置における変位センサによる床反力推定を説明する、第 2 図に示す足部の模式図である。

第 8 図は、第 3 の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置における変位センサによる床反力推定において使用されるバネ機構体モデルの入出力関係を示すブロック図である。

第 9 図は、第 3 の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置の動作を示す、変位センサおよび 6 軸力センサなどの異常検知（自己診断）を示すフロー・チャートである。

第 10 図は、この発明の第 4 の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置、より具体的にはその脚式移動ロボットの足部の構成を示す、第 3 図と同様な足部 22R, L のうち、左脚の足部 22L の底面図である。

第 11 図は、この発明の第 5 の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置、より具体的にはその脚式移動ロボットの足部の構成を示す、第 3 図と同様な足部 22R, L のうち、左脚の足部 22L の底面図である。

第 12 図は、この発明の第 6 の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置、第 2 図と同様の脚式移動ロボットの足部の側面縦断面図である。

第 1 3 図は、第 1 2 図に示す足部の底面の模式図である。

第 1 4 図は、第 6 の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置の変形例を示す足部底面の模式図である。

第 1 5 図は、第 6 の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置の変形例を示す足部底面の模式図である。

第 1 6 図は、この発明の第 7 の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置、第 2 図と同様の脚式移動ロボットの足部の側面縦断面図である。

第 1 7 図は、この発明の第 8 の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置の構成を示す説明図である。

第 1 8 図は、第 8 の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置の動作を示すフロー・チャートである。

第 1 9 図は、この発明の第 9 の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置の構成を示す説明図である。

第 2 0 図は、第 1 9 図に示すパラメータ共通化処理ブロックの構成を詳しく示す説明図である。

発明を実施するための最良の形態

以下、添付図面を参照してこの発明の一つの実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置を説明する。

第 1 図は、この実施の形態に係る脚式移動ロボット、より詳しくは 2 足のヒューマノイド型のロボットおよびその床反力検出装置を全体的に示す概略図である。

図示の如く、2 足のヒューマノイド型のロボット（脚式移動ロボット。以下「ロボット」という）1 は、左右それぞれの脚部（脚あるいは脚部リンク）2 に 6 個の関節を備える。6 個の関節は上から順に、股（腰部）の脚部回転用（Z 軸まわり）の関節 1 0 R, 1 0 L（右側を R、左側を L とする。以下同じ）、股（腰部）のロール方向（X 軸まわり）の関節 1 2 R, 1 2 L、股（腰部）のピッチ方向（Y 軸まわり）の関節 1 4 R, 1 4 L、膝部のピッチ方向の関節 1 6 R, 1 6

L、足首のピッチ方向の関節18R, 18L、および同ロール方向の関節20R, 20Lから構成される。

関節18R(L), 20R(L)の下部には足部(足平)22R, Lが取り付けられると共に、最上位には上体(基体)24が設けられ、その内部に制御ユニット26および搭載バッテリー(図示せず)などが格納される。制御ユニット26は、CPU, ROM, RAMなどからなるマイクロコンピュータから構成されると共に、ロボット1のセンサ系などの異常を警告する警告灯、およびその内容を表示する表示装置(共に図示せず)を備える。また、制御ユニット26のRAMの一部は、搭載バッテリーからの通電が停止された後も記憶値の一部を格納し続ける、不揮発メモリからなるバックアップ部を備える。

上記において、股関節(あるいは腰関節。前記した第1の関節)は関節10R(L), 12R(L), 14R(L)から、足関節(足首関節。前記した第2の関節)は関節18R(L), 20R(L)から構成される。股関節と膝関節(16R(L))とは大腿リンク28R, L、膝関節と足関節とは下腿リンク30R, Lで連結される。また、足関節と足部22R(L)とは末端リンク32R, Lで連結される。

また、同図に示す如く、足関節18, 20R(L)と足平22R(L)の接地端の間には、公知の6軸力センサ(床反力検出器)34が取り付けられ、力の3方向成分 F_x , F_y , F_z とモーメントの3方向成分 M_x , M_y , M_z とを測定し、足部の着地(接地)の有無および床面(図示せず)から作用する床反力(接地荷重)などを示す出力を生じる。また、上体24には傾斜センサ36が設置され、Z軸(鉛直方向(重力方向))に対する傾きとその角速度を示す出力を生じる。また、各関節を駆動する電動モータには、その回転量を示す出力を生じるロータリエンコーダ(図示せず)が設けられる。

これら6軸力センサ34などの出力は制御ユニット26に入力される。制御ユニット26は、搭載バッテリーから通電されて動作し、ROMに格納されているデータおよび入力されたセンサ出力値に基づいて関節駆動操作量を算出し、前記した関節群を駆動する。上記の如く、脚部2は左右の足それぞれについて6つの自由度を与えられていることから、歩行中にこれら $6 \times 2 = 12$ 個の関節を適宜な

角度で駆動することで、ロボット1に所望の動きを与えることができ、任意に3次元空間を歩行させることができる。尚、この明細書で「*」は乗算を示す。

さらに、制御ユニット26は、ROMに格納されたアルゴリズムに従い、特開平10-277969号で提案されているように、傾斜センサ36で検出された傾きに応じて補償床反力（より詳しくはモーメント）を求め、補償床反力と目標全床反力の合力に検出された全床反力が一致するような複合的なコンプライアンス制御を行うと共に、特開2001-322076号で提案されるように、補償全床反力の制御偏差に基づいて接地する床面の形状を推定する。尚、「全床反力」とは、足部22R(L)に作用する床反力の合計値を意味する。

左右の足部22R(L)の接地端と6軸力センサ34の間には、バネ機構体38（後述）が装備されると共に、足底にはソール40が貼られてコンプライアンス機構42を構成する。足部22R(L)が床反力を受けると、コンプライアンス機構42においてバネ機構体38およびソール40がたわみ、足部22R(L)を変位させて着地時の衝撃を緩和する。

続いて、第2図以降を参照して第1図に示したロボット1の足部22R(L)の構成、具体的には6軸力センサ34、およびその周辺部材の構成を詳細に説明する。

第2図は前記した足部22R, Lのうち、左脚の足部22Lの側面断面図、第3図は第2図を底面から見た底面図である。また、足部22R(L)は左右対称であるため、右脚の足部22Rの説明は省略すると共に、以下特に必要な場合を除きR, Lを付すのを省略する。

第2図に示す如く、6軸力センサ34は足関節18, 20と足部22の接地端、即ち、足部22の下部のバネ機構体38、足底フレーム（第2の剛性体）50、足底プレート52およびソール40からなる接地端の間に取り付けられる。バネ機構体38は、逆Ω字状フレーム（第1の剛性体）381、円筒状弾性体（弾性体）382およびボルト383からなる。6軸力センサ34の上部は、足関節18, 20付近の末端側のリンク32に位置決めピン54によって位置決めされつつ複数個の上部固定用ボルト56によって締結固定される。末端側のリンク32は、チタンやマグネシウム合金などの高剛性の金属（合金）材により製作され

る。

6軸力センサ34の下部は、前記したバネ機構体38を介して足底フレーム50に接続される。足底フレーム50の上面には足関節18, 20に向けてリブが一体的に隆起されてガイド部50aが形成され、足関節18, 20に接続される逆Ω字状フレーム381を収容して前記した鉛直軸回りの支持脚側のねじれを防止する。足底フレーム50は、剛性を備えた金属材から製作される。

また、バネ機構体38を構成する逆Ω字状フレーム381も同様に剛性を備えた素材、例えばアルミニウム（あるいはその合金）材から製作される。逆Ω字状フレーム381の中央には凹部が形成され、そこに6軸力センサ34の下部を収容する、6軸力センサ34と逆Ω字状フレーム381が8個の下部固定用ボルト58によって締結固定される。

逆Ω字状フレーム381と足底フレーム50の間隙には、潤滑性の高い素材より製作されるリング状部材60が介在し、逆Ω字状フレーム381が足底フレーム50のガイド部50a内で上下に摺動する際にピストンリングのような働きをする。

このように、円筒状弾性体382は、足関節（第2の関節）18, 20と足部22の接地端の間、より詳しくは足関節18, 20に接続される逆Ω字状フレーム（第1の剛性体）381と、足部22の接地端に接続される足底フレーム（第2の剛性体）50とで規定される空間内に、上面視において相互に離間させられて局部的に複数個配置される。

より具体的には、円筒状弾性体382は、第3図に示す如く、足部22の縁部（周辺）に相互に同じ距離だけ離間させられ、382aから382dまで4個配置される。尚、第3図は底面図のため、正確には下面視で示しているが、上面視でも左右対称となるだけで、配置位置は同様である。円筒状弾性体382は合成ゴム材などの弾性に優れた素材から製作される。

円筒状弾性体382を収容する空間を規定する逆Ω字状フレーム381と足底フレーム50は、バネ機構体用のボルト383（およびナット383a）で、円筒状弾性体382の両端を挟持して締結される。第2図に示す如く、円筒状弾性体382のそれぞれの内部には空隙が気密に形成され、そこに変位センサ70が

収容（内蔵）される。

第4図は第2図の変位センサ収容位置付近を拡大して示す説明図であるが、図示の如く、変位センサ70は、プレート状の静電容量式の感圧センサ701と、それに対向配置されたプレート状体702と、感圧センサ701とプレート状体702の間に弾装されて感圧センサ701に圧力を加えるスプリング（バネ）703からなる。感圧センサ701の内部には検出素子および変換部（共に図示せず）が一体的に内蔵され、変換部の出力はハーネス704から取り出され、制御ユニット26に送られる。

第4図に良く示すように、円筒状弾性体382の上下端の高さ（自然長）を h_t とすると、変位センサの高さはそれ未満の h_s とされ、よって変位センサ70が円筒状弾性体382の上下端 h_t で規定される空間内に配置されるように構成される。

この変位センサ70にあっては、足部22が接地するなどして円筒状弾性体382に圧縮方向の荷重が作用すると、円筒状弾性体382が縮み、それに伴ってスプリング703が縮む。そのスプリング703の応力を感圧センサ701で測定し、スプリング長（円筒状弾性体382の変位）を測定するように構成される。即ち、スプリング703の伸縮による応力を感圧センサ701で圧力値として計測してスプリング703の変位に変換するように構成される。

続いて、後述するように、スプリング703の変位に応じて円筒状弾性体382に生じる応力を、円筒状弾性体382の粘弾性特性に基づいて記述するモデルを用い、変位センサ70の出力に基づいて円筒状弾性体382に生じる応力、即ち、ロボット1が接地する床面などから足部22に作用する床反力を算出するようにした。

このように、変位センサ70は感圧センサ701およびスプリング703などから構成され、足関節18、20に対する足部22の接地端の変位（移動距離）、即ち、逆Ω字状フレーム381と足底フレーム50の間の変位（移動距離）を示す出力を生じると共に、その出力に基づいて足部22に作用する床反力（荷重）を検出するように構成した。

尚、スプリング703の剛性は、円筒状弾性体382の剛性に比して十分に小

さく設定するものとする。これは、円筒状弾性体 3 8 2 の粘性による振動減衰効果を低下させないためである。

ここで、6 軸力センサ 3 4 などの検出軸について第 3 図を参照して説明すると、足部 2 2 の底面（足底面）は大略矩形状を呈し、その中心位置よりも前後方向（X 軸方向）においてやや後方に 6 軸力センサ 3 4 が配置される。同図で X c は 6 軸力センサ 3 4 の X 軸方向における検出軸を示し、Y c は Y 軸方向における検出軸を示す。これら X 軸方向検出軸 X c および Y 軸方向検出軸 Y c は、第 2 図に良く示す脚部中心線（Z 軸方向）f t c と直交させられ、6 軸力センサ 3 4 の Z 軸方向検出軸 Z c が脚部中心線 f t c と同一となるように 6 軸力センサ 3 4 が配置される。

尚、上記で前後方向とは X 軸方向を意味し、前記した第 1 図から明らかなように、ロボット 1 の進行方向を意味する。また、左右（横）方向とは Y 軸方向を意味し、X 軸方向（進行方向）および Z 軸方向（重力方向）に直交する方向を意味する。以下同様とする。

6 軸力センサ 3 4 は、円筒状弾性体 3 8 2 の 2 個（3 8 2 a と 3 8 2 c、あるいは 3 8 2 b と 3 8 2 d。いずれもその下方に位置するバネ機構体用のボルト 3 8 3 で示す）の中点付近に Z 軸方向検出軸 Z c が位置するように配置される。

6 軸力センサ 3 4 は具体的には、進行方向（X 軸方向）、より具体的には X 軸方向検出軸上に位置する 2 個の円筒状弾性体 3 8 2 a, c の中点付近に Z 軸方向検出軸 Z c が位置するように配置されると共に、左右方向（Y 軸方向）、より具体的には Y 軸方向検出軸上に位置する 2 個の円筒状弾性体の 2 個 3 8 2 b, d の中点付近に Z 軸方向検出軸 Z c が位置するように配置される。即ち、4 個の円筒状弾性体 3 8 2（3 8 2 a から 3 8 2 d）によって形成される四角形、具体的には四辺同長の菱形（より具体的には各頂点が直角の正方形）の重心付近に Z 軸方向検出軸 Z c が位置するように配置される。

尚、第 2 図において、符号 6 2 は変位センサ 7 0 のアンプ（増幅器）を、6 4 は足部 2 2 の爪先を示す。

この実施の形態に係る脚式移動ロボットは上記の如く、検出素子と変換部からなる変位センサ 7 0 を上面視において 4 個、局所的に円筒状弾性体 3 8 2 の上下

端 h_t で規定される空間内に配置し（内蔵させ）、よって足関節 18, 20 に対する足部 22 の接地端の変位を検出可能に構成したので、スペース的に制約のあるロボット 1 の足部 22 の円筒状弾性体 382 に変換部などの構成要素も含めて変位センサ 70 をコンパクトに収納することができる。

さらに、円筒状弾性体 382 の気密に形成された空隙内に変位センサ 70 を内蔵させると共に、円筒状弾性体 382 を、足関節 18, 20 と足部 22 の接地端の間に 4 個、上面視において局部的に、より具体的には足部 22 の縁部（周辺）に配置するようにしたので、足部 22 の弾性を最適にすることができる。即ち、図示のロボット 1 の足部 22 は曲げ（回転方向）の弾性と上下方向の双方に適度な弾性を備えるのが望ましいが、例えば、円筒状弾性体 382 を足部の中央付近に偏在させる場合、曲げ弾性が適切な値になるように弾性体の弾性係数を設定すると、上下方向の弾性が固くなり過ぎるなど、要求が相反して双方を満足させるのが困難となる。しかし、上記のように配置することで、かかる相反する要求を最適に満足させることができる。

また、変位センサ 70 は気密に形成された空隙（空間）内に収容される、換言すればその空隙内に密閉されるように構成したので、変位センサ 70 に水分、塵埃などの異物が付着あるいは侵入するのを防止することができ、変位センサ 70 の耐久性を高めることができる。さらに、周囲温度の影響も受け難くなり、温度補償などの補正の必要性を軽減することができる。

また、変位センサ 70 がスプリング 703 および感圧センサ 701 からなるように構成したので、通常の変位（ストローク）から検出する場合に比し、センサの構成を一層コンパクトにすることができる。

具体的には、通常のスโตรークセンサにあっては、第 4 図で破線で示すようにシャフトの長さ h_{shaft} に、実測可能な有効ストローク e_{fst} と同じかそれ以上の可動スペースを加算した厚み（高さ）が必要になる。従って、仮にシャフトの長さ h_{shaft} と有効ストローク e_{fst} が等しい（シャフトの全長を有効ストロークとして利用できる）としても、ストロークセンサの厚みは最低でも $2 * e_{fst}$ だけ必要になる。

このため、円筒状弾性体 382 がその自然長 h_t の $1/2$ 以下に縮む（即ち、

$e f s t$ が $1/2 h t$ 以上必要になる)とすれば、かかるストロークセンサを円筒状弾性体382の上下端で規定される空間内に内蔵させることはできない。尚、実際にはシャフトの全長の全てを有効ストロークとして利用することは困難なため、ストロークセンサの厚みは $2 * e f s t$ 以上となり、かかる不具合がより顕著となる。これに対し、この実施の形態に係る変位センサ70にあっては、スプリング703の弾性および感圧センサ701の感度を適宜設定することにより、円筒状弾性体382の自然長 $h t$ 未満の $h s$ とすることができる。

また、スプリング703の剛性を円筒状弾性体382の剛性に比して小さく設定するように構成したので、円筒状弾性体382の振動減衰効果を低下させることがない。

第5図は、この発明の第2の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置の動作(自己診断動作)を示すフロー・チャートである。

第2の実施の形態にあっては、第1の実施の形態に係る脚式移動ロボットの足部22に配置された変位センサ70の異常を自己診断するように構成した。即ち、変位センサ70を4個配置したことから、第2の実施の形態においては、その冗長自由度を利用して変位センサ70の異常検知(自己診断)を行うように構成した。

以下、それについて説明する。

第3図において、円筒状弾性体382a, 382b, 382c, 382dにそれぞれ内蔵される変位センサ70a, 70b, 70c, 70dの出力(変位あるいは円筒状弾性体382の縮み量を示す)を $L1$, $L2$, $L3$, $L4$ とするとき、4個の変位センサ70が正常であれば、幾何学的な関係として次式1が常に成立する。尚、センサ出力にはオフセットがないものと仮定する。

$$L1 + L3 - L2 - L4 = 0 \quad \dots \quad \text{式1}$$

第5図フロー・チャートは、式1に基づいて行われる変位センサ70の異常検知(自己診断)を示すフロー・チャートである。

尚、図示のプログラムは、制御ユニット26において制御周期ごと、例えば10msecごとに、左右の脚(脚部2)の両方について実行される。

以下説明すると、S10において4個の変位センサ70の検出値 L_n を読み込

み、S 1 2に進み、式 1 の左辺の絶対値が許容値（所定の値） ε （零に近い正の値あるいはその近傍の値。式 1 の左辺を絶対値としないならば零近傍の値）以下であるか否か、即ち、検出値 L_n が式 1 を近似的に満足しているか否か判断する。尚、検出値 L_n が式 1 をより正確（厳密）に満足しているか否かを判断するには、許容値 ε を零にし、不等号を等号にすれば良い。また、変位センサ 7 0 の配置位置にオフセットがある場合は、式 1 の左辺を $L_1 + L_3 - L_2 - L_4 + C$ （ただし C ：規定値）とするか、または S 1 2 において $L_1 + L_3$ と $L_2 + L_4$ の差が所定の差あるいは略所定の差であるか否かを判断するようにすれば良い。

S 1 2 で肯定されるときは S 1 4 に進み、4 個の変位センサ 7 0 が全て正常と判断してフラグ F のビットを 0 にリセットする。他方、S 1 2 で否定されるときは S 1 6 に進み、4 個の変位センサ 7 0 の全てあるいは少なくともいずれかに断線などの異常が生じたと判定し、フラグ F のビットを 1 にセットすると共に、前記した警告灯を点灯し、その内容を表示装置に表示する。尚、警告灯は、例えば変位センサ 7 0 が異常のときに点灯されるべきもの（および後述する変位センサ 7 0 と 6 軸力センサ 3 4 と円筒状弾性体 3 8 2 に少なくともいずれかが劣化と判定されたときに点灯されるべきもの、および 6 軸力センサ 3 4 が異常と判定されるときに点灯されるべきもの）など検出対象に応じて複数個用意しても良い。

この実施の形態にあっては、足関節 1 8, 2 0 に接続される逆 Ω 状フレーム（第 1 の剛性体）3 8 1 と、足部 2 2 の接地端に接続される足底フレーム（第 2 の剛性体）5 0 とで規定される空間内に、上面視において相互に離間して足部 2 2 の縁部に配置されて前記足関節 1 8, 2 0 に対する前記足部 2 2 の接地端の変位 $h(L_n)$ を示す出力を生じる 4 個（複数個）の変位センサ 7 0 と、4 個の変位センサ 7 0 の出力 L_n が所定の幾何学的関係を満足するか否か判別し、その判別結果に基づいて 4 個の変位センサ 7 0 の少なくとも 1 個が異常か否か自己診断する自己診断手段を備える如く構成した。

即ち、4 個の変位センサ 7 0 の配置の冗長自由度、即ち、配置の幾何学的な関係を利用し、センサ出力 L_n がその幾何学的な関係を表す式 1 を近似的に（あるいは正確に）満足しているか否か判断して変位センサ 7 0 が異常か否かを自己診断するように構成したので、着地時の衝撃に曝されるロボット 1 の足部 2 2 に変

位センサ 70 を配置するときも、センサの信頼性を向上させることができる。

また、幾何学的関係が、複数個の変位センサの中の対向配置された変位センサの出力の差が許容値 ε （具体的には零あるいはその近傍の値、より具体的には零近傍の値）以下である関係である如く構成したので、変位センサ 70 が異常か否かを容易かつ迅速に自己診断することができ、検出信頼性を向上させることができる。尚、残余の構成および効果は、第 1 の実施の形態と異ならない。

第 6 図は、この発明の第 3 の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置の動作を示す説明図、より具体的には円筒状弾性体 382 をモデル化して示す説明図である。

ロボット 1 を一層安定に歩行させようとする、足部 22 の変位を検出するに止まらず、足部 22 に作用する床反力を検出するのが望ましい。そして、変位センサ 70 と別に 6 軸力センサ（床反力検出器）34 を設けて足部 22 に作用する床反力を検出するときも、それとは別に、変位センサ 70 の出力に基づいて床反力を算出（推定）すれば、異種の検出手段を組み合わせることでセンサの二重系を構成することができて検出信頼性を向上させることができる。

さらに、6 軸力センサなどは前記したような着地時の衝撃に曝されることから、検出信頼性をさらに向上させる意味で、変位センサの出力に基づいて 6 軸力センサ 34 などの劣化あるいは異常を自己診断することが望ましい。

そこで、第 3 の実施の形態においては、変位センサ 70 の出力に基づき、接地する床面から足部 22 に作用する床反力を算出（推定）すると共に、変位センサ 70 の出力に基づいて 6 軸力センサ 34 などの劣化あるいは異常を自己診断するようにした。

以下、それについて説明する。尚、この動作も、前記した制御ユニット 26 で行われる。

左右の足部 22 内の円筒状弾性体 382 の特性（前記した応力特性）は、第 6 図に示すように、バネ定数 K_b のバネ（第 1 のバネ）と、それに直列に配列されたダンピング定数 D の（仮想）ダンパと、それらに対して並列に配列されるバネ定数 K_a のバネ（第 2 のバネ）とからなる粘弾性モデルで近似され、その特性を示す式は次式のようなになる。

$$F_n = -K_a * L_n - K_b * (L_n - X_n) + C$$

$$D * d(X_n) / dt = K_b * (L_n - X_n) \quad \dots \text{式 2}$$

上記で、先に触れた L_n を除くと、 F_n : 円筒状弾性体 382 に生じる応力、 X_n : 上記の粘弾性モデルにおける (仮想) ダンパの縮み量 (変位量)、 $d(X_n) / dt$: X_n の時間微分値、 K_a , K_b : バネ定数、 D : ダンピング定数、 C : オフセットを表す定数である (尚、「 n 」は、4 個の円筒状弾性体 382 a から 382 d のうちのいずれかを意味し、具体的には、 $n=1$: 382 a、 $n=2$: 382 b、 $n=3$: 382 c、 $n=4$: 382 d を意味する)。

尚、円筒状弾性体 382 の非線形性を考慮し、その特性を以下のように近似しても良い。

$$F_n = -f_1(L_n) - f_2(L_n - X_n) + C$$

$$D * d(X_n) / dt = f_2 * (L_n - X_n) \quad \dots \text{式 2-1}$$

上記で、 f_1 , f_2 は入力に対して単調に増加する関数である。

第 7 図は足部 22 の模式図である。第 3 の実施の形態においては、足部 22 に作用する床反力を、理解の便宜のため、4 個の変位センサ 70 の配置位置の X , Y 方向の中心点を作用点として表現する。より詳しくは、円筒状弾性体 382 の高さ (自然長) の中点 P をもって作用点と表現するようにした。尚、同図において末端側のリンク 32 の図示を省略する。

また 6 軸力センサ 34 が検出した床反力の並進成分をベクトル F_{fs} とし、その XYZ 各軸方向の力成分をそれぞれ F_{fsx} , F_{fsy} , F_{fsz} とする。またそれらの軸回りのモーメント成分をベクトル M_{fs} とし、その XYZ 各軸方向成分をそれぞれ M_{fsx} , M_{fsy} , M_{fsz} とする。

4 個の変位センサ 70 の検出値から推定される床反力の並進成分の Z 軸方向成分を同様にベクトル F_{fbz} 、モーメント成分の XY 各軸方向成分をそれぞれ M_{fbx} , M_{fby} とすると、次式 3 が成立する。

$$F_{fbz} = F_1 + F_2 + F_3 + F_4 \quad \dots \text{式 3 a}$$

$$M_{fbx} = \{(F_2 - F_4) * d_1\} / 2 \quad \dots \text{式 3 b}$$

$$M_{fby} = \{(-F_1 + F_3) * d_2\} / 2 \quad \dots \text{式 3 c}$$

このように、円筒状弾性体 382 の粘弾性特性を既知とすれば、式 2 (または

式 2-1) および式 3 a から 3 c の関係が成立するので、変位センサ 70 の出力に基づいて床反力の中の 3 (軸力) 成分を精度よく算出 (推定) することができる (上記以外の成分は、原理的に検出することができない)。尚、上記で、 d_1 : 変位センサ 70 b と 70 d の間隔 (離間距離)、 d_2 : 変位センサ 70 a と 70 c の間隔 (離間距離) を示す。

円筒状弾性体 382 を支持する逆 Ω 字状フレーム 381 の足底フレーム 50 に対する相対高さ (足関節 18, 20 に対する足部 22 の接地端の変位) を h 、 X 軸まわりの相対傾斜を θ_x (図示省略)、 Y 軸まわりの相対傾斜を θ_y とすると、 L_1 , L_2 , L_3 , L_4 と、それらとの関係は、次式 4 のようになる。

$$h = (L_1 + L_2 + L_3 + L_4) / 4 \quad \dots \text{式 4 a}$$

$$\theta_x = (L_2 - L_4) / d_1 \quad \dots \text{式 4 b}$$

$$\theta_y = (L_3 - L_1) / d_2 \quad \dots \text{式 4 c}$$

尚、式 4 a の代わりに次の式 4 a-1, 4 a-2 のいずれかを用いても良いが、計測誤差を考慮すると、上式の方が良い。

$$h = (L_1 + L_3) / 2 \quad \dots \text{式 4 a-1}$$

$$h = (L_2 + L_4) / 2 \quad \dots \text{式 4 a-2}$$

また、床反力の推定は、第 8 図 (a) に示すような構成からなるオブザーバ 90 を用いて行う。オブザーバ 90 は、式 1、式 2 (または式 2-1)、式 3 a, 式 3 b、式 3 c、式 4 a, 式 4 b、式 4 c を基に、 h , θ_x , θ_y を入力、 X_n を状態量、 F_{fbz} , M_{fbx} , M_{fby} を出力 (L_n は消去される) とする、図示のようなモデル (バネ機構体モデル) を備える。オブザーバ 90 は、かかる関係に基づき、以下の手順で L_1 , L_2 , L_3 , L_4 から F_{fbz} , M_{fbx} , M_{fby} を推定する。

先ず、図示のモデルの状態量 X_n を初期化する。これは、足部 22 に床反力が作用していないときの変位センサ検出値の理論値と一致させるか、ロボット 1 の直立時に足部 22 に床反力が作用したときの変位センサ検出値の理論値と一致させることで行う。理論値は、具体的には、初期化を行うときのロボット 1 の足部 22 に作用する床面の想定値に応じて決定する。尚、状態量 X_n は収束性があるので、その初期化した値に多少のばらつきが生じていても問題ない。

次いで、式4 a、式4 bおよび式4 cに変位センサ検出値 L_1 , L_2 , L_3 , L_4 を代入し、 h , θ_x , θ_y を求め、図示のモデルを用い、脚部2のそれぞれについて $Ffbz$, $Mfbx$, $MFby$ を算出する。

次いで、算出した $Ffbz$, $Mfbx$, $MFby$ と、6軸力センサ34が検出した床反力のそれぞれ対応する成分 $Ffsz$, $Mfsx$, $Mfsy$ との差 $Fferrx$, $Mferrx$, $Mferry$ を次式5に従って求める。

$$Fferrz = Ffsz - Ffbz$$

$$Mferrx = Mfsx - Mfbx$$

$$Mferry = Mfsy - MFby$$

... 式5

上記の如くして求めた差が所定の許容範囲内にあるか否か判断することで、6軸力センサ34の異常を検知（自己診断）することができる。

第9図フロー・チャートを参照して以下説明する。同図のプログラムも制御ユニット26において制御周期ごと、例えば10msecごとに、左右の脚（脚部2）の両方について実行される。

まず、S100において変位センサ70が正常と検知（判定）されているか否か判断する。これは、例えば第2の実施の形態の第5図フロー・チャートで説明したフラグFのビットを判断することで行う。S100で否定されるときは以下に述べる異常検知が実行できないことから、プログラムを直ちに終了する。尚、この場合、異常検知が実行できないことから、ロボット1が歩行中であれば、可能ならば、動力学的平衡条件を満足しつつ、短時間の内に歩行を終了させるのが望ましい。

S100で肯定されるときはS102に進み、差 $Fferrz$ が第1のFz許容値 $Frefz1$ 以上で、第2のFz許容値 $Frefz2$ 未満か否か判断し、肯定されるときはS104に進み、差 $Mferrx$ が同様に第1のMx許容値 $Mrefx1$ 以上で、第2のMx許容値 $Mrefx2$ 未満か否か判断する。S104でも肯定されるときはS106に進み、差 $Mferry$ が同様に第1のMy許容値 $Mrefy1$ 以上で、第2のMy許容値 $Mrefy2$ 未満か否か判断する。

S106（あるいはS102, S104のいずれか）で否定されるときはS1

08に進み、カウント値Cを1つインクリメントし、S110に進み、カウント値Cが適宜設定された所定値Crefを超えるか否か判断する。尚、このカウント値Cは、制御ユニット26の前記したバックアップ部に格納しておき、制御ユニット26への通電が停止された後も、保持されるように構成する。

S110で肯定されるときはS112に進み、変位センサ70、6軸力センサ34および円筒状弾性体382（より詳しくは円筒状弾性体382の少なくとも1つ）の中の少なくともいずれかが劣化と判定すると共に、警告灯を点灯し、表示装置にその内容を表示する。尚、S110で否定されるときはS112をスキップする。

S106で肯定されるときはS114に進み、差Fferzが第3のFz許容値Frefz3以上で、第4のFz許容値Frefz4未満か否か判断し、肯定されるときはS116に進み、差Mferxが同様にMx第3の許容値Mrefx3以上で、第4のMx許容値Mrefx4未満か否か判断する。S116でも肯定されるときはS118に進み、差Mferryが同様に第3のMy許容値Mrefy3以上で、第4のMy許容値Mrefy4未満か否か判断する。

S118で肯定されるときはS120に進み、6軸力センサ34が正常と判別すると共に、S114、S116、S118のいずれかで否定されるときはS122に進み、6軸力センサ34に断線などの異常が生じたと判定すると共に、警告灯を点灯し、表示装置にその内容を表示する。

即ち、差がそれぞれ劣化判別許容範囲より狭い許容範囲内にはないことは、差が劣化では生じ得ないような値となったことを意味する。この場合も、可能性としては、原因は変位センサ70、6軸力センサ34および円筒状弾性体382のいずれかにも生じ得るが、変位センサ70についてはS100の判断を経ていると共に、変位センサ70に比して6軸力センサ34は機構が複雑なことから、劣化以外の異常が発生すると、一気に許容範囲を超えた値を出力する傾向がある。そこで、S114からS118のいずれかで否定されるときは、6軸力センサ34が異常と判別（自己診断）するようにした。

尚、前記した第1および第2の許容値は、変位センサ70などの劣化を判別するに足る値を適宜選択して設定する。ここで、『劣化』とは、言うまでもなく、

正常ではないものの、異常（故障）まで到らない程度を意味し、従って変位センサ 70 に関しても、S 1 0 0 で肯定されてはいるが、その可能性を否定できないことから、S 1 1 2 の判断対象に含めた。

また、S 1 1 4 から S 1 1 8 で使用される第 3 および第 4 の許容値は、それらによって規定される許容範囲が、S 1 0 2 から S 1 0 6 で起用される第 1 および第 2 の許容値で規定される許容範囲に比して狭くなるように設定すると共に、6 軸力センサ 3 4 の異常を判別するに足る値を適宜選択して設定する。

尚、S 1 2 2 で 6 軸力センサ 3 4 が異常と判定されたときは、前記した複合的なコンプライアンス制御あるいは床面の形状推定において、6 軸力センサ 3 4 の出力に代え、変位センサ 70 の出力から推定された床反力を使用すると共に、歩行中であれば、動力学的平衡条件を満足しつつ、できる限り短時間の内に歩行を終了させることとする。

また、6 軸力センサ出力に代えて変位センサ出力による推定値を用いる際には、複合的なコンプライアンス制御あるいは床面の形状推定のゲインや補償回路の特性を変えることが望ましい。変位センサ 70 の出力から推定された床反力は、6 軸力センサ 3 4 の検出値に比較すれば、若干応答性が低下するからである。

また、S 1 0 2 から S 1 0 6 および S 1 1 4 から S 1 1 8 において、差をローパスフィルタ（図示せず）を通して得た値の絶対値を求め、その値を同様に予め実験により求めた適宜な値と比較しても良い。また、S 1 1 4 から S 1 1 8 で否定された回数をカウントし、カウント値を適宜な値と比較して 6 軸力センサ 3 4 が異常か否か判別するようにしても良い。さらに、S 1 0 2 から S 1 0 6 および S 1 1 4 から S 1 1 8 において算出値と検出値の差を用いたが、算出値と検出値の比を用いても良い。

第 3 の実施の形態においては上記の如く、足関節 1 8，2 0 と足部 2 2 の接地端の間に配置された円筒状弾性体 3 8 2 の内部に設けられ、足関節 1 8，2 0 に対する足部 2 2 の接地端の変位を示す出力を生じる変位センサ 70 を備えると共に、オブザーバ 9 0 を備え、オブザーバ 9 0 は、上記した変位によって円筒状弾性体 3 8 2 に生じる変位と応力 F_n を記述するモデルを用い、変位センサ 70 の出力 L_n に基づいて足部 2 2 に作用する床反力 F_{fbz} （鉛直軸方向に作用する

力成分), $Mfbx$, $Mfby$ (鉛直軸に直交する軸回りのモーメント成分) を算出するように構成したので、床反力を精度良く算出することができ、ロボット 1 を安定に歩行させることが可能となる。

また、そのモデルが、バネ定数 Kb のバネと、それに直列に配列されるダンピング定数 D のダンパと、それらに対して並列に配列されるバネ定数 Ka のバネとからなるように構成したので、即ち、円筒状弾性体 382 のダンピング定数 (特性) D まで考慮したモデルを用いるように構成したことから、周波数特性に優れた床反力の推定値を得ることができ、換言すれば床反力の算出を応答性良く行うことができる。

さらに、オブザーバ 90 によってダンパの変位 Xn を推定することによって前記床反力を推定するように構成したので、より一層精度良く床反力を算出することができる。

また、足関節 18, 20 と足部 22 の接地端の間に、前記ロボットが接地する床面から足部 22 に作用する床反力を示す出力を生じる 6 軸力センサ (第 2 の床反力検出器) 34 を配置するように構成したので、異種の床反力検出手段を組み合わせることでセンサの二重系を構成することができて検出信頼性を向上させることができる。

また、変位センサ 70 の出力から算出される床反力と 6 軸力センサ 34 の出力から検出される床反力に基づいて、より具体的にはそれらの差 $Fferz$, $Mferx$, $Mferry$ に基づいて変位センサ 70 および 6 軸力センサ 34 ならびに円筒状弾性体 382 の少なくともいずれかが劣化あるいは異常か否か自己診断する如く構成したので、それらの劣化あるいは異常を簡易にかつ迅速に自己診断することができて検出信頼性をさらに向上させることができる。

そして、劣化あるいは異常と判定されたときは警告灯を点灯し、その内容を表示装置に表示するように構成したので、操作者にその事実を報知することができる。また 6 軸力センサ 34 が正常と自己診断されたときは 6 軸力センサ 34 の出力による床反力検出を続行すると共に、6 軸力センサ 34 が異常と自己診断されたときは動学的平衡条件を満足しつつ、歩行を短時間の内に終了するなど適宜に対応することが可能となる。

尚、第3の実施の形態において、上記したバネ機構体モデルに関し、 X_n を状態量とする代わりに、以下の式6a、式6bおよび式6cから決定される値（ s_t を付して示す）を用いても良い。即ち、 h_{st} 、 θ_{stx} 、 θ_{sty} を状態量として用いても良い。

$$h_{st} = (X_1 + X_2 + X_3 + X_4) / 4 \quad \dots \text{式6a}$$

$$\theta_{stx} = (X_2 - X_4) / d_1 \quad \dots \text{式6b}$$

$$\theta_{sty} = (X_3 - X_1) / d_2 \quad \dots \text{式6c}$$

$$X_1 + X_3 - X_2 - X_4 = 0 \quad \dots \text{式7}$$

そして、式1、式2（式2-1）、式3a、式3b、式3c、式4a、式4b、式4c、および式6a、式6b、式6cを基に、第8図（b）に示す如く、オブザーバ90は、 h 、 θ_x および θ_y を入力、 h_{st} 、 θ_{stx} 、 θ_{sty} を状態量、 F_{fbz} 、 M_{fbx} 、 M_{fby} を出力とするモデル（バネ機構体モデル）を用いても良い。

尚、この場合、状態量が1つ減るが、問題はない。何故ならば、式2のように線形性が成立していると、 $d(X_1)/dt : d(X_2)/dt : d(X_3)/dt : d(X_4)/dt$ の比は、初期状態の如何に関わらず、経時的に（具体的には、式2で表されるバネ機構体の時定数より十分長い時間が経過すれば）、 $d(L_1)/dt : d(L_2)/dt : d(L_3)/dt : d(L_4)/dt$ の比に収束し、式7の従属関係がほぼ成立するからである。従って、独立変数を1つ減らしても支障ないものである（但し、式2-1を用いた場合には、非線形となって上記した性質を持たないので、第8図（b）の示す形式のバネ機構体モデルを作成することができない）。

また、第3の実施の形態において、温度センサを設け、検出された温度に応じてバネ定数 K_a 、 K_b およびダンピング定数 D を補償するようにしても良い。

第10図は、この発明の第4の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置、より具体的にはその脚式移動ロボットの足部の構成を示す、第3図と同様な足部22R、Lのうち、左脚の足部22Lの底面図である。

第4の実施の形態においては、第10図を第3図と対比すれば明らかな如く、

円筒状弾性体 382 の配置を、第 3 図に示す状態から 45 度だけ右に回転させたものである。第 1 の実施の形態の構成に幾何学的な回転変換を施しただけであるので、残余の構成および効果は、第 1 の実施の形態と異ならない。

尚、第 4 の実施の形態および第 1 の実施の形態において、演算を容易にするため、変位センサ 70 を内蔵する円筒状弾性体 382 の対向する同士の離間距離が等間隔となるように、即ち、第 10 図および第 3 図においてそれらを結ぶ線（2 点鎖線）が形づくる形状が正方形をなすように構成したが、対向する同士の離間距離のみ等間隔とした長方形にしても良く、さらには対向する同士の離間距離も異なる台形とするなど、どのような形状としても良い。さらには変位センサ 70 の個数も 4 個に限られるものではなく、5 個以上であっても良い。

第 11 図は、この発明の第 5 の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置、より具体的にはその脚式移動ロボットの足部の構成を示す、第 3 図と同様な足部 22R, L のうち、左脚の足部 22L の底面図である。

第 5 の実施の形態においては、同図に示すように、6 軸力センサ 34 を 3 個の円筒状弾性体 382（382a, 382b, 382c）によって形成される三角形の重心付近に Z 軸方向感度中心線 Zc が位置するように配置して検出精度を向上させると共に、円筒状弾性体のそれぞれに 1 個ずつ、変位センサ 70a, 70b, 70c を配置するようにした。

変位センサ 70 の個数が 3 個であることから、変位センサ 70 の異常を検知（自己診断）することができない。その意味で、第 1 および第 2 の実施の形態を簡易にしたものである。ただし、3 個の変位センサ 70 で面を形成することができるため、前記した 3 軸について床反力を推定（算出）することは可能である。

尚、第 5 の実施の形態では変位センサ 70 の個数を 3 個とすると共に、第 1 から第 4 の実施の形態では 4 個としたが、それらに限られるものではない。変位センサ 70 の個数は、最小限 1 個であっても足りる。但し、その場合は床反力の中、鉛直軸方向の力成分（前記した F_{fbz} ）しか推定（算出）することができないと共に、第 2 の実施の形態で述べた異常検知を行うことはできない。

また変位センサ 70 の個数を 2 個とすれば、床反力の中、鉛直軸方向の力成分（前記した F_{fbz} ）に加え、2 個の変位センサ 70 を結ぶ直線に直交する水平

軸回りのモーメントを検出（算出）することができる。さらに、3個とすれば、上で述べたように床反力の3軸力成分を推定（算出）することができる。

第12図は、この発明の第6の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置、より具体的にはその脚式移動ロボットの足部22の側面縦断面図である。また第13図は、第12図に示す足部22の底面の模式図である。

第6の実施の形態においては、第3図に示す第1の実施の形態の構成において、足関節18、20と足部22の接地端の間に4個の円筒状弾性体382を配置すると共に、検出素子と変換部からなる変位センサ70を4個の円筒状弾性体382のそれぞれの上下端で規定される空間内、より具体的には、円筒状弾性体382に内蔵させることなく、その付近（より詳しくは、対向する2個の円筒状弾性体382を結ぶ直線上）に配置し、よって足関節18、20に対する足部22の接地端の変位を検出可能に構成した。

第12図に示す如く、変位センサ70は、第1の実施の形態と同様にプレート状の静電容量式の感圧センサ701と、それに対向配置されたプレート状体702と、感圧センサ701とプレート状体702の間に弾装されて感圧センサ701に圧力を加えるスプリング703からなる。感圧センサ701の内部には検出素子および変換部（共に図示せず）が一体的に内蔵され、変換部の出力はハーネス704から取り出され、制御ユニット26に送られる。変位センサ70はハウジング706内に気密に、換言すれば、密閉される空間内に収容される。

第6の実施の形態は上記の如く構成したので、第1の実施の形態と同様、スペース的に制約のある脚式移動ロボットの足部の弾性体に変換部などの構成要素も含めてセンサをコンパクトに収納することができる。

尚、第6の実施の形態において、変位センサ70の配置例は第14図に示すようにしても良い。即ち、変位センサ70は、隣接する2個の円筒状弾性体382を結ぶ直線（図示せず）の上に配置しても良い。さらには、第15図に示すように、変位センサ70の個数は、円筒状弾性体382の個数と異なっても良い。尚、残余の構成および効果は、第1の実施の形態などの従前の実施の形態と異ならない。

第16図は、この発明の第7の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその

床反力検出装置、より具体的にはその脚式移動ロボットの足部の構成を示す、第2図と同様な足部22R, Lのうち、左脚の足部22Lの側面縦断面図である。

第7の実施の形態においては、6軸力センサ34を除去し、4個の円筒状弾性体382のそれぞれに変位センサ70を内蔵させる（配置する）ようにした。従って、第7の実施の形態においても、変位センサ70の自己診断が行われると共に、変位センサ70の出力から推定される床反力のみが制御ユニット26に送られ、その推定値に基づいて制御が行われる。尚、残余の構成および効果は、この実施の形態では逆Ω字状フレーム381と末端側のリンク32が下部固定用ボルト58によって締結される点を除くと、従前の実施の形態と異ならない。

第17図は、この発明の第8の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置の構成を示す説明図である。

第8の実施の形態においては、第3の実施の形態の構成に、適応オブザーバを追加するようにした。即ち、前記した円筒状弾性体382の粘弾性特性は温度依存性が高く、式2で述べた粘弾性モデルにおいてバネ定数 K_a , K_b やダンピング定数 D などは、温度によって大きく変化する。また、円筒状弾性体382の長期間使用によっても、バネ定数 K_a , K_b やダンピング定数 D などは経時的に変化（劣化）する。この場合、温度センサを追加して測定値で温度補償を行うのは構成を複雑にすると共に、後者の経時変化には無力である。

従って、式2のパラメータ（ K_a , K_b , D ）を定数として扱うと、上記した温度依存性あるいは経時変化によって変位センサ70を用いた床反力の推定（算出）に誤差が生じる。

上記の点に鑑み、第8の実施の形態においては、かかるパラメータを適応オブザーバを用いて自動同定し、よって得た推定状態値から床反力を推定（算出）することで変位センサ70による床反力の推定精度を向上させるようにした。

また、第1の実施の形態で変位センサ70の異常を自己診断すると共に、第3の実施の形態において円筒状弾性体382や変位センサ70などの劣化あるいは6軸力センサ34の異常を自己診断するようにしているが、第8の実施の形態においては、それとは別に、さらにバネ定数 K_a , K_b やダンピング定数 D を示すモデルのパラメータを適応オブザーバを用いて自動同定し、よって得たパラメー

タ同定値からも円筒状弾性体 382 の劣化などをより精度良く自己診断するようにした。

適応オブザーバは、システム周囲の環境変化によってパラメータ値が変化する、あるいはパラメータ値を正確に求めることができない場合に対応してオブザーバの内部に未知パラメータを自動的に同定する同定機構を備えるようにしたものであり、第 17 図に示すような構成からなる。尚、図示の適応オブザーバは公知のものであって、例えば、「現代制御シリーズ オブザーバ」コロナ社（昭和 63 年 10 月）に記載されている。

以下、同図を参照して説明すると、適応オブザーバ 100 は、入力値を状態変数とする状態変数フィルタ、未知パラメータ同定器、出力推定器および状態推定器からなる。尚、前記したように 6 軸力センサ 34 および変位センサ 70 は左右の脚にそれぞれ設けられることから、適応オブザーバ 100 も、左右それぞれの脚に対応するオブザーバ、具体的には右脚用適応オブザーバ 100 R、および左脚用適応オブザーバ 100 L が設けられる。ただし、各適応オブザーバは、入力値こそ異なるものの、それらの内部で行なわれる演算自体は同様なため、第 17 図にあっては R、L を省略して説明する。

適応オブザーバ 100 には、6 軸力センサ 34 の出力の中の、変位センサ 70 から推定される、式 3 から得られる 3 軸成分 F_{fbz} , M_{fbx} , M_{fby} に対応する F_{fsz} , M_{fsx} , M_{fsy} が入力されると共に、式 4 から得られる、円筒状弾性体 382 を支持する逆 Ω 字状フレーム 381 の足底フレーム 50 に対する相対高さ（足関節 18, 20 に対する足部 22 の接地端の変位） h 、X 軸まわりの相対傾斜 θ_x （図示省略）、Y 軸まわりの相対傾斜 θ_y が入力される。

尚、 h , θ_x , θ_y は、式 4 を用いて円筒状弾性体 382 の縮み量 L_n （変位センサ 70 によって検出された値）から算出される。

適応オブザーバ 100 において、未知パラメータ同定器は、状態変数 z に基づいた同定パラメータとしてバネ定数 K_a ハット、 K_b ハットおよびダンピング定数 D ハットを同定する。また、出力推定器は状態変数 $z(t)$ と同定パラメータを受け取り、推定出力として前記した 3 軸力成分 F_{fbz} ハット、 M_{fbx} ハット、 M_{fby} ハットを出力する。

出力推定器の推定出力 $Ffbz$ ハット、 $Mfbx$ ハット、 $Mfby$ ハットは加減算段102に送られ、そこで6軸力センサ出力 $Ffsz$ 、 $Mfsx$ 、 $Mfsy$ が減算されて出力推定誤差 $Fferrz$ 、 $Mferrx$ 、 $Mferry$ が算出される。算出された出力推定誤差は、一方ではそのまま出力されると共に、他方では未知パラメータ同定器に入力される。また、状態推定器も状態変数 $z(t)$ と同定パラメータ Ka ハット、 Kb ハット、 D ハットを受け取り、前記した hst 、 θstx 、 θsty の推定値である推定状態値 hst ハット、 θstx ハット、 θsty ハットを算出する。

このように、適応オブザーバ100は、式2で用いられるパラメータ(Ka 、 Kb 、 D)を自動同定し、それに基づいて式3および式4で算出される値を算出する。尚、この明細書において、ハットを付した値は推定値を示す。

ここで、6軸力センサ34が正常に動作している場合、未知パラメータ同定器は、入力値から求められる状態変数 $z(t)$ と出力推定誤差 $Fferrz$ 、 $Mferrx$ 、 $Mferry$ に基づいてバネ定数 Ka 、 Kb およびダンピング定数 D を同定するので、円筒状弾性体382の粘弾性特性が周囲温度の増減に応じて変化しても、その変化を同定することができる。従って、推定出力を推定床反力とすることで、変位センサ70の床反力推定精度を向上させることができる。さらに、適応オブザーバ100で同定されるパラメータを用いて円筒状弾性体382の劣化などを検知(自己診断)することができる。

第18図は、その動作を示すフロー・チャートである。図示のプログラムも制御ユニット26において制御周期ごと、例えば10msecごとに実行される。

以下説明すると、S200において電源立ち上げ直後、即ち、通電して作動開始してから微少時間以内か否か判断し、肯定されるときはS202に進み、新しい円筒状弾性体382か否か判断する。尚、円筒状弾性体382が交換されたときは、前記したバックアップ部の適宜なフラグのビットが1にセットされるものとし、ここではそのフラグを参照して判断する。

S202で肯定されるときはS204に進み、パラメータ、即ち、バネ定数 Ka 、 Kb とダンピング定数 D の初期化を行う。即ち、パラメータを、新品の、換言すれば、全く劣化していない状態の円筒状弾性体382が備えるであろう値に

設定する。次いでS 2 0 6に進み、パラメータ許容範囲を設定する。パラメータ許容範囲は、設定されたパラメータに所定値を加減算した、あるいは所定の比率を乗じて得た上下限の値として設定、即ち、設定値（あるいは前回値）からの変化の許容値として設定する。また、上記したフラグ（円筒状弾性体3 8 2が新品に交換されたときに1にセットされるフラグ）を0にリセットする。

他方、S 2 0 2で否定されるときはS 2 0 8に進み、バックアップ部に記憶していたパラメータ値、即ち、前回の歩行で得た最後のパラメータ推定値を適応オブザーバのパラメータ初期値として設定し、パラメータの許容範囲には前回設定されていた値を設定する。

次いでS 2 1 0に進み、運動中か否か判断する。ここで『運動中』とは、歩行などの重心移動を伴う運動動作を行なっている状態を言う。S 2 1 0で肯定されるときはS 2 1 2に進み、左右の脚（脚部2）のうち、どちらの脚が支持脚か否か判断し、右脚と判断されるときはS 2 1 4に進み、右脚用適応オブザーバ1 0 0 Rの未知パラメータ同定器の演算を行なう。また、左脚と判断されるときはS 2 1 6に進み、左脚用適応オブザーバ1 0 0 Lの未知パラメータ同定器の演算を行なう。

このように、未知パラメータ同定器の演算（同定パラメータK aハット、K bハット、Dハットの更新）は、運動中の支持脚期に実行するようにした。これは、適応オブザーバへの入力値（変位センサ7 0および6軸力センサ3 4の検出値）の変動が小さいときは適応オブザーバの推定精度が低下するためである。尚、推定精度の多少の低下を許容するならば、支持脚期、遊脚期に関わらず、両脚同時に未知パラメータ同定器の演算を実行するようにしても良い。あるいは、遊脚期など、適応オブザーバへの入力の変動が小さいときには、パラメータ推定ゲインを小さくするようにしても良い。

次いでS 2 1 8に進み、パラメータ推定値、即ち、同定されたパラメータK, Dが、S 2 0 6あるいはS 2 0 8で設定された許容範囲内にあるか否か判断し、否定されるときはS 2 2 0に進み、円筒状弾性体3 8 2などが劣化あるいは異常と判断（自己診断）して短時間内に歩行を停止すると共に、警告灯を点灯し、その内容を表示装置に表示する。

また、円筒状弾性体 3 8 2 は徐々に（経時的に）劣化することから、同定されたパラメータ K_a 、 K_b 、 D が許容範囲内にはないときは、過去の適宜なプログラムループ時（第 1 7 図の t に相当）の変化量も勘案し、変化量が徐々に増大していてこのプログラムループで許容範囲内にはないと判断される場合、対応する脚側の円筒状弾性体 3 8 2 が劣化したと判断することで、より精度の高い異常判断を行なうことができる。

他方、先にも述べたように、6 軸力センサ 3 4 は機構が複雑なことから、劣化以外の異常が生じると一気に許容範囲を超えた値を出力する傾向があるので、過去の適宜なプログラムループ時の変化量が比較的微小であるにも関わらず、このプログラムループで許容範囲内にはないと判断されるときは、6 軸力センサ 3 4 に断線などの異常が生じたと判断する。尚、S 2 2 0 の処理においては、第 2 あるいは第 3 の実施の形態の異常検知も併用し、その結果を考慮して判断するようにしても良い。

次いで S 2 2 2 に進み、左右の脚について未知パラメータ同定器以外のオブザーバ演算を行なう。即ち、ロボット 1 が運動中であれば、更新された同定パラメータ K_a ハット、 K_b ハット、 D ハットに基づいて前記した出力推定値、即ち、変位センサ 7 0 の出力に基づく床反力推定値 F_{fbz} ハット、 M_{fbx} ハット、 M_{fby} ハットを算出する。他方、ロボット 1 が運動中でないときは、同定パラメータを更新しないで、換言すれば、前回推定値を用いてオブザーバ演算を行い、床反力推定値 F_{fbz} ハット、 M_{fbx} ハット、 M_{fby} ハットを算出する。

尚、算出した床反力に基づいて前記した複合的なコンプライアンス制御などを行う場合、各脚別の算出値をそのまま使用すると、パラメータの推定誤差によって左右のバランスを崩す恐れがあることから、各脚別の算出値の平均を求めるなどして共通化（同一化）するのが望ましい。尚、それに関しては次の実施の形態で述べる。

続いて S 2 2 4 に進み、求めたパラメータ値をバックアップ部に記憶して終了する。尚、この処理は、通電が停止される直前に行っても良い。

第 8 の実施の形態は上記の如く、足関節 1 8、2 0 と足部 2 2 の接地端の間に配置された円筒状弾性体 3 8 2 の内部およびその付近の少なくともいずれか、よ

り詳しくはその内部に設けられ、前記関節に対する前記足部の接地端の変位を示す出力を生じる変位センサ70と、変位センサ70の出力 h , θx , θy と6軸力センサ34の出力から検出された床反力 $F f s z$, $M f s x$, $M f s y$ を基に変位センサ70の出力から推定される床反力 $F f b z$ ハット, $M f b x$ ハット, $M f b y$ ハットと6軸力センサ34の出力から検出された床反力との差である床反力推定誤差 $F f e r r z$, $M f e r r x$, $M f e r r y$ と求めると共に、前記モデルのパラメータ値 $K a$, $K b$, D を同定する適応オブザーバ100を備える如く構成したので、ロボット1の足部22に6軸力センサ34を設けて床反力を検出すると共に、それとは別に足部22に粘弾性特性を利用した変位センサ70を配置して床反力を算出（推定）するとき、温度センサを設けることなく、円筒状弾性体382の温度ドリフトや劣化による粘弾性特性の変化を推定することができ、よって検出精度を向上させることができる。

さらに、パラメータ推定値および出力推定誤差に基づき、円筒状弾性体382および6軸力センサ34の劣化、あるいは6軸力センサ34の異常を自己診断するように構成したので、検出信頼性を向上させることができる。

尚、上記したS218の処理において、円筒状弾性体382のパラメータ $K a$, $K b$, D の温度特性を求めて予め記憶しておき、それを考慮してパラメータ推定値が許容範囲内にあるか否か判断するようにしても良い。即ち、円筒状弾性体あるいはその縁部の温度を測定し、測定値に応じて許容範囲を補正すると共に、パラメータ推定値が補正した許容範囲内にあるか否か判断することで、劣化（あるいは異常）をより一層精度良く判定することができる。

さらに、パラメータ推定値が許容範囲内にあるか否か判断するのとは別に、各脚のパラメータ推定値同士を比較して左右度を判定しても良い。この場合、円筒状弾性体382の温度依存性の影響を受けることなく、その劣化を判定することができるが、左右の脚についての劣化が同程度であると判定することができないので、あくまでも補助的な判定手法である。

また、適応オブザーバ100を左右それぞれの脚、即ち、足部22に対応して設け、右脚用適応オブザーバ100R、および左脚用適応オブザーバ100Lとしたが、前記したようにそれらの内部で行なわれる演算自体は同様なため、全て

の脚、即ち、2本の脚（足部22）について1個の適応オブザーバを備えるようにしても良い。この場合、例えばS212の判断に基づき、適応オブザーバ100に inputs すべき値を左右の脚部のいずれかから選択するようにすれば良い。

第19図は、この発明の第9の実施の形態に係る脚式移動ロボットおよびその床反力検出装置の構成、より具体的にはそこで使用される適応オブザーバの構成を示す説明図である。

第9の実施の形態は第8の実施の形態の変形例であり、左右の適応オブザーバ100R, 100Lの各未知パラメータ同定器のパラメータ推定値をパラメータ共通化処理ブロック104において共通の値とし、共通化されたパラメータ推定値に基づいて各脚用の出力推定誤差を算出するように構成した。

以下、第20図を参照して説明すると、右脚用適応オブザーバ100Rの未知パラメータ同定器から出力されるパラメータ推定値の変更分（今回値と前回値の差分） $\Delta K a R$, $\Delta K b R$, $\Delta D R$ と、左脚用適応オブザーバ100Lの未知パラメータ同定器から出力されるパラメータ推定値の変更分 $\Delta K a L$, $\Delta K b L$, $\Delta D L$ がパラメータ共通化処理ブロック104に入力される。

パラメータ共通化処理ブロック104では、各出力値の重み付き平均（ α を0.5として単純平均としても良い） $\Delta K a a v e$, $\Delta K b a v e$, $\Delta D a v e$ を求め、それらをパラメータ推定値の前回値に加算して今回のパラメータ推定値（更新値） $K a$ ハット、 $K b$ ハット、 D ハットを決定すると共に、決定した $K a$ ハット、 $K b$ ハット、 D ハットを左右の適応オブザーバ100R, 100Lに出力する。

左右の適応オブザーバ100R, 100Lでは、この共通化されたパラメータ推定値に基づいて各脚の床反力推定値を算出し、さらにそれらに基づいて出力推定誤差を算出する。このように、パラメータ推定値を共通化することで、左右パラメータの差に起因する歩行時の不安定化を防止することができる。

尚、重み付き平均を算出するときは、遊脚側に比して支持脚側の重みを大きくする（右脚が遊脚期のときは α を大きく、左脚が遊脚期のときは α を小さくする）ことが望ましい。これは、前記したように遊脚期は適応オブザーバへの入力の変動が小さく、よって推定精度が低下するためである。

第 9 の実施の形態は上記の如く構成したので、第 8 の実施の形態に比して構成は若干複雑となるものの、各脚についての推定精度および劣化などの自己診断精度を向上させることができる。尚、残余の構成および効果は、第 8 の実施の形態と異ならない。

このように、第 1 から第 9 の実施の形態にあっては、少なくとも上体 2 4 と、前記上体に第 1 の関節（股関節 1 0, 1 2, 1 4）を介して連結される複数本の脚部 2 を備えると共に、前記脚部の先端に第 2 の関節（足関節 1 8, 2 0）を介して連結される足部 2 2 を備えた脚式移動ロボット 1 において、前記第 2 の関節と前記足部の接地端の間に弾性体（円筒状弾性体 3 8 2）を配置すると共に、変位センサ、より具体的には検出素子と変換部からなる変位センサ 7 0 を前記弾性体の上下端 h t で規定される空間内に配置し、よって前記第 2 の関節に対する前記足部の接地端の変位 h (L n) を検出可能に構成した。

また、前記第 2 の関節と前記足部の接地端の間に前記弾性体（円筒状弾性体 3 8 2）を複数個（3 個あるいは 4 個）、上面視において局部的に配置するように構成した。

また、第 1 の実施の形態などにおいて前記変位センサ、より具体的には検出素子と変換部からなる変位センサ 7 0 を前記弾性体（円筒状弾性体 3 8 2）に内蔵させ、よって前記第 2 の関節に対する前記足部の接地端の変位を検出可能に構成した。

また、第 6 の実施の形態において、前記変位センサ、より具体的には検出素子と変換部からなる変位センサ 7 0 を前記弾性体（円筒状弾性体 3 8 2）の付近に配置し、よって前記第 2 の関節に対する前記足部の接地端の変位を検出可能に構成した。

また、前記複数個の弾性体（円筒状弾性体 3 8 2）を上面視において前記足部 2 2 の縁部に配置するように構成した。

また、前記変位センサ 7 0 が、密閉される空間内に收容されるように構成した。

また、前記変位センサ 7 0 が、バネ（スプリング 7 0 3）および感圧センサ 7 0 1 からなるように構成した。

また、前記バネ（スプリング 7 0 3）の剛性を前記弾性体（円筒状弾性体 3 8 2）の剛性に比して小さく設定するように構成した。

また、少なくとも上体 2 4 と、前記上体に第 1 の関節（股関節 1 0, 1 2, 1 4）を介して連結される複数本の脚部 2 を備えると共に、前記脚部の先端に第 2 の関節（足関節 1 8, 2 0）を介して連結される足部 2 2 を備えた脚式移動ロボット 1 において、前記第 2 の関節に接続される第 1 の剛性体（逆 Ω 字状フレーム 3 8 1）と、前記足部の接地端に接続される第 2 の剛性体（足底フレーム 5 0）とで規定される空間内に、上面視において相互に離間して配置されて前記第 2 の関節に対する前記足部の接地端の変位 $h(L_n)$ を示す出力を生じる複数個の変位センサ 7 0、前記複数個の変位センサの出力 L_n が所定の幾何学的関係を満足するか否かを判別する判別手段（制御ユニット 2 6, S 1 2）、および前記判別手段の判別結果に基づいて前記複数個の変位センサの少なくとも 1 個が異常か否かを自己診断する自己診断手段（制御ユニット 2 6, S 1 4）を備える如く構成した。

また、前記幾何学的関係は、前記複数個の変位センサ 7 0 の中の対向配置された変位センサの出力の差が所定の値である関係である如く構成した。

また、前記所定の値は、零あるいはその近傍の値である如く構成した。

また、前記第 1 および第 2 の剛性体で規定される空間内に弾性体（円筒状弾性体 3 8 2）を上面視において相互に離間させつつ複数個配置すると共に、その内部に前記変位センサ 7 0 を内蔵させる如く構成した。

また、前記第 1 および第 2 の剛性体で規定される空間内に弾性体（円筒状弾性体 3 8 2）を上面視において相互に離間させつつ複数個配置すると共に、その付近に前記変位センサ 7 0 を配置するように構成した。

第 3 の実施の形態などにあつては、少なくとも上体 2 4 と、前記上体に第 1 の関節（股関節 1 0, 1 2, 1 4）を介して連結される複数本の脚部 2 を備えると共に、前記脚部の先端に第 2 の関節（足関節 1 8, 2 0）を介して連結される足部 2 2 を備えた脚式移動ロボット 1 において、前記第 2 の関節と前記足部の接地端の間に配置された弾性体（円筒状弾性体 3 8 2）の内部および前記弾性体の付近の少なくともいずれかに設けられ、前記第 2 の関節に対する前記足部の接地端

の変位 $h(L_n)$ を示す出力を生じる変位センサ 70、および前記変位に応じて前記弾性体に生じる変位 $h(L_n)$ と応力 F_n の関係を記述するモデルを用い、前記変位センサの出力に基づいて前記足部に作用する床反力 F_{fbz} , M_{fbx} , M_{fby} を算出する床反力算出手段（制御ユニット 26）を備える如く構成した。

また、前記モデルは、第 1 のバネ（第 6 図に示すバネ定数 K_b のバネ）と、前記第 1 のバネに直列に配列されるダンパ（ダンピング定数 D のダンパ）と、前記第 1 のバネおよびダンパに対して並列に配列される第 2 のバネ（バネ定数 K_a のバネ）とから記述される如く構成した。

また、前記床反力算出手段は、前記ダンパの変位 X_n を推定することによって前記床反力を推定するオブザーバ 90 を備える如く構成した。

また、前記床反力算出手段が算出する床反力が、少なくとも鉛直軸方向に作用する力成分 F_{fbz} を含むように構成した。

また、前記変位センサが上視面において局部的に複数個配置されると共に、前記床反力算出手段は、前記複数個の変位センサのそれぞれの出力に基づいて前記床反力を算出するように構成した。

また、前記床反力算出手段が算出する床反力が、鉛直軸方向に作用する力成分 F_{fbz} と、前記鉛直軸に直交する軸回りのモーメント成分 M_{fbx} , M_{fby} を含むように構成した。

また前記第 2 の関節（足関節 18, 20）と前記足部の接地端の間に、前記ロボットが接地する床面から前記足部に作用する床反力 F_{fsx} , M_{fsx} , M_{fsy} を示す出力を生じる第 2 の床反力検出器（6 軸力センサ 34）を配置するように構成した。

さらに、前記床反力算出手段が算出する床反力 F_{fbz} , M_{fbx} , M_{fby} と前記第 2 の床反力検出器の出力から検出される床反力 F_{fsz} , M_{fsx} , M_{fsy} に基づいて前記変位センサ 70 および前記床反力検出器の少なくともいずれかが劣化あるいは異常か否か自己診断する自己診断手段（制御ユニット 26, S100 から S122）を備える如く構成した。

また、前記自己診断手段は、前記床反力算出手段が算出する床反力と前記第 2

の床反力検出器の出力から検出される床反力の差および比の少なくともいずれか、より詳しくは差 F_{ferrz} , M_{ferrx} , M_{ferry} が第1の所定範囲内にあるか否か判断する第1の判断手段（制御ユニット, S102からS106）を備え、前記自己診断手段は、前記差および比の少なくともいずれかが前記第1の所定範囲内にないと判断されるとき、前記変位センサ、前記第2の床反力検出器および前記弾性体の少なくともいずれかが劣化と自己診断する（制御ユニット26, S108からS112）如く構成した。

また、前記自己診断手段は、前記床反力算出手段が算出する床反力と前記第2の床反力検出器の出力から検出される床反力の差および比の少なくともいずれか、より詳しくは差 F_{ferrz} , M_{ferrx} , M_{ferry} が第2の所定範囲内にあるか否か判断する第2の判断手段（制御ユニット26, S114からS118）を備え、前記自己診断手段は、前記差および比の少なくともいずれかが前記第2の所定範囲内にないと判断されるとき、前記第2の床反力検出器が異常と自己診断する（制御ユニット26, S120, S122）ように構成した。

また、前記自己診断手段は、前記差および比の少なくともいずれかが前記第1の所定範囲内にないと判断された回数をカウントするカウント手段（制御ユニット26, S108）を備え、前記カウントされた回数（カウント値C）が所定回数（所定値 C_{ref} ）を超えるとき、前記変位センサ、前記床反力検出器および前記弾性体の少なくともいずれかが劣化と自己診断する（制御ユニット26, S110からS112）如く構成した。

第8および第9の実施の形態においては、少なくとも上体24と、前記上体に第1の関節（股関節10, 12, 14）を介して連結される複数本の脚部2を備えると共に、前記脚部の先端に第2の関節（足関節18, 20）を介して連結される足部22を備えた脚式移動ロボット1において、前記第2の関節と前記足部の接地端の間に配置された弾性体（円筒状弾性体382）の内部および前記弾性体の付近の少なくともいずれかに設けられ、前記第2の関節に対する前記足部の接地端の変位 $h(L_n)$ を示す出力を生じる変位センサ70、前記第2の関節と前記足部の接地端の間に配置され、前記ロボットが接地する床面から前記足部に作用する床反力 F_{fsz} , M_{fsx} , M_{fsy} を示す出力を生じる床反力検出器

(6軸力センサ34)、および前記変位に応じて前記弾性体の変位 $h(L_n)$ に生じる応力 F_n の関係を記述するモデルを用い、前記変位センサの出力 h , θ_x , θ_y と前記床反力検出器の出力から検出された床反力 F_{fsz} , M_{fsx} , M_{fsy} に基づき、前記変位センサから推定される床反力 F_{fbz} ハット, M_{fbx} ハット, M_{fby} ハットと前記床反力検出器の出力から検出された床反力との差を示す床反力推定誤差 F_{ferrz} , M_{ferrx} , M_{ferry} を出力すると共に、前記モデルのパラメータ値 K_a , K_b , D を同定する適応オブザーバ100、より詳しくは適応オブザーバ100を備えた推定手段(制御ユニット26, S200からS224)を備える如く構成した。

さらに、少なくとも前記パラメータ値 K_a ハット, K_b ハット, D ハットに基づいて前記弾性体の劣化を自己診断する弾性体自己診断手段(制御ユニット26, S218)を備える如く構成した。

また、前記適応オブザーバ100が前記足部22のそれぞれ、具体的には左右の足部について別々に(右脚用100R, 左脚用100Lとして)設けられるように構成した。

また、前記適応オブザーバ100が前記足部22の全て、具体的には2個の足部22について1個設けられるように構成した。

また、前記パラメータ値 K_a , K_b , D 、より詳しくはパラメータ共通化処理ブロック104で共通化処理されたパラメータ値 K_a ハット+ ΔK_{ave} , K_b ハット+ ΔK_{ave} , D ハット+ ΔD_{ave} が、複数個の前記適応オブザーバ100R, 100Lに共通して用いられるように構成した。

さらに、前記床反力推定誤差 F_{ferrz} , M_{ferrx} , M_{ferry} に基づいて前記床反力検出器の異常を自己診断する床反力検出器自己診断手段(制御ユニット26, S102からS122)を備えるように構成した。

また、前記モデルが前記弾性体の粘弾性特性をバネ(バネ定数 K_a のバネとバネ定数 K_b のバネ)とダンパ(ダンピング定数 D のダンパ)で近似するものであると共に、前記パラメータ値が前記バネとダンパの定数 K_a , K_b , D からなるように構成した。

尚、上記において、変位センサを静電容量式の感圧センサを用いて構成したが

、感圧センサの種類はそれに限られるものではなく、圧電式、歪みゲージ、うず電流式などであっても良い。

また、2足のヒューマノイド型のロボットを例にとって説明したが、この発明は3足以上の脚式移動ロボットにおいても妥当するものである。

産業上の利用可能性

この発明によれば、脚式移動ロボットにおいて脚部の先端と足部を連結する第2の関節と足部の接地端の間に弾性体を配置すると共に、弾性体の上下端で規定される空間内に変位センサを配置することで第2の関節に対する足部の接地端の変位を検出できるように構成したので、スペース的に制約のある脚式移動ロボットの足部の弾性体に変換部などの構成要素も含めて変位センサをコンパクトに収納することができる。また、変位センサの冗長自由度を利用してその異常を自己診断するようにした。さらには、床反力を精度良く検出して脚式移動ロボットを一層安定に歩行させるようにした。従って、この発明は、脚式移動ロボットなどに応用可能である。

請求の範囲

1. 少なくとも上体と、前記上体に第1の関節を介して連結される複数本の脚部を備えると共に、前記脚部の先端に第2の関節を介して連結される足部を備えた脚式移動ロボットにおいて、前記第2の関節と前記足部の接地端の間に弾性体を配置すると共に、前記弾性体の上下端で規定される空間内に変位センサを配置し、よって前記第2の関節に対する前記足部の接地端の変位を検出可能に構成したことを特徴とする脚式移動ロボット。
2. 前記第2の関節と前記足部の接地端の間に前記弾性体を複数個、上面視において局部的に配置するように構成したことを特徴とする請求の範囲第1項記載の脚式移動ロボット。
3. 前記変位センサを前記弾性体に内蔵させ、よって前記第2の関節に対する前記足部の接地端の変位を検出可能に構成したことを特徴とする請求の範囲第1項または第2項記載の脚式移動ロボット。
4. 前記変位センサを前記弾性体の付近に配置し、よって前記第2の関節に対する前記足部の接地端の変位を検出可能に構成したことを特徴とする請求の範囲第1項または第2項記載の脚式移動ロボット。
5. 前記複数個の弾性体を上面視において前記足部の縁部に配置するように構成したことを特徴とする請求の範囲第2項から第4項のいずれかに記載の脚式移動ロボット。
6. 前記変位センサが密閉される空間内に收容されるように構成したことを特徴とする請求の範囲第1項から第5項のいずれかに記載の脚式移動ロボット。
7. 前記変位センサが、バネおよび感圧センサからなるように構成したことを特徴とする請求の範囲第1項から第6項のいずれかに記載の脚式移動ロボット。

8. 前記バネの剛性を前記弾性体の剛性に比して小さく設定するように構成したことを特徴とする請求の範囲第 7 項記載の脚式移動ロボット。

9. 少なくとも上体と、前記上体に第 1 の関節を介して連結される複数本の脚部を備えると共に、前記脚部の先端に第 2 の関節を介して連結される足部を備えた脚式移動ロボットにおいて、

- a. 前記第 2 の関節に接続される第 1 の剛性体と、前記足部の接地端に接続される第 2 の剛性体とで規定される空間内に、上視面において相互に離間して配置されて前記第 2 の関節に対する前記足部の接地端の変位を示す出力を生じる複数個の変位センサ、
 - b. 前記複数個の変位センサの出力が所定の幾何学的関係を満足するか否か判別する判別手段、
および
 - c. 前記判別手段の判別結果に基づいて前記複数個の変位センサの少なくとも 1 個が異常か否か自己判断する自己判断手段、
- を備えたことを特徴とする脚式移動ロボット。

10. 前記幾何学的関係が、前記複数個の変位センサの中の対向配置された変位センサの出力同士から求められる値が所定の値である関係であることを特徴とする請求の範囲第 9 項記載の脚式移動ロボット。

11. 前記所定の値が、零あるいはその近傍の値であることを特徴とする請求の範囲第 10 項記載の脚式移動ロボット。

12. 前記第 1 および第 2 の剛性体で規定される空間内に弾性体を上視面において相互に離間させつつ複数個配置すると共に、その内部に前記変位センサを内蔵させるように構成したことを特徴とする請求の範囲第 9 項から第 11 項のいずれかに記載の脚式移動ロボット。

1 3. 前記第 1 および第 2 の剛性体で規定される空間内に弾性体を上視面において相互に離間させつつ複数個配置すると共に、その付近に前記変位センサを配置するように構成したことを特徴とする請求の範囲第 9 項から第 1 1 項のいずれかに記載の脚式移動ロボット。

1 4. 前記変位センサが、バネおよび感圧センサからなるように構成したことを特徴とする請求の範囲第 9 項から第 1 3 項のいずれかに記載の脚式移動ロボット。

1 5. 前記バネの剛性を前記弾性体の剛性に比して小さく設定するように構成したことを特徴とする請求の範囲第 1 4 項記載の脚式移動ロボット。

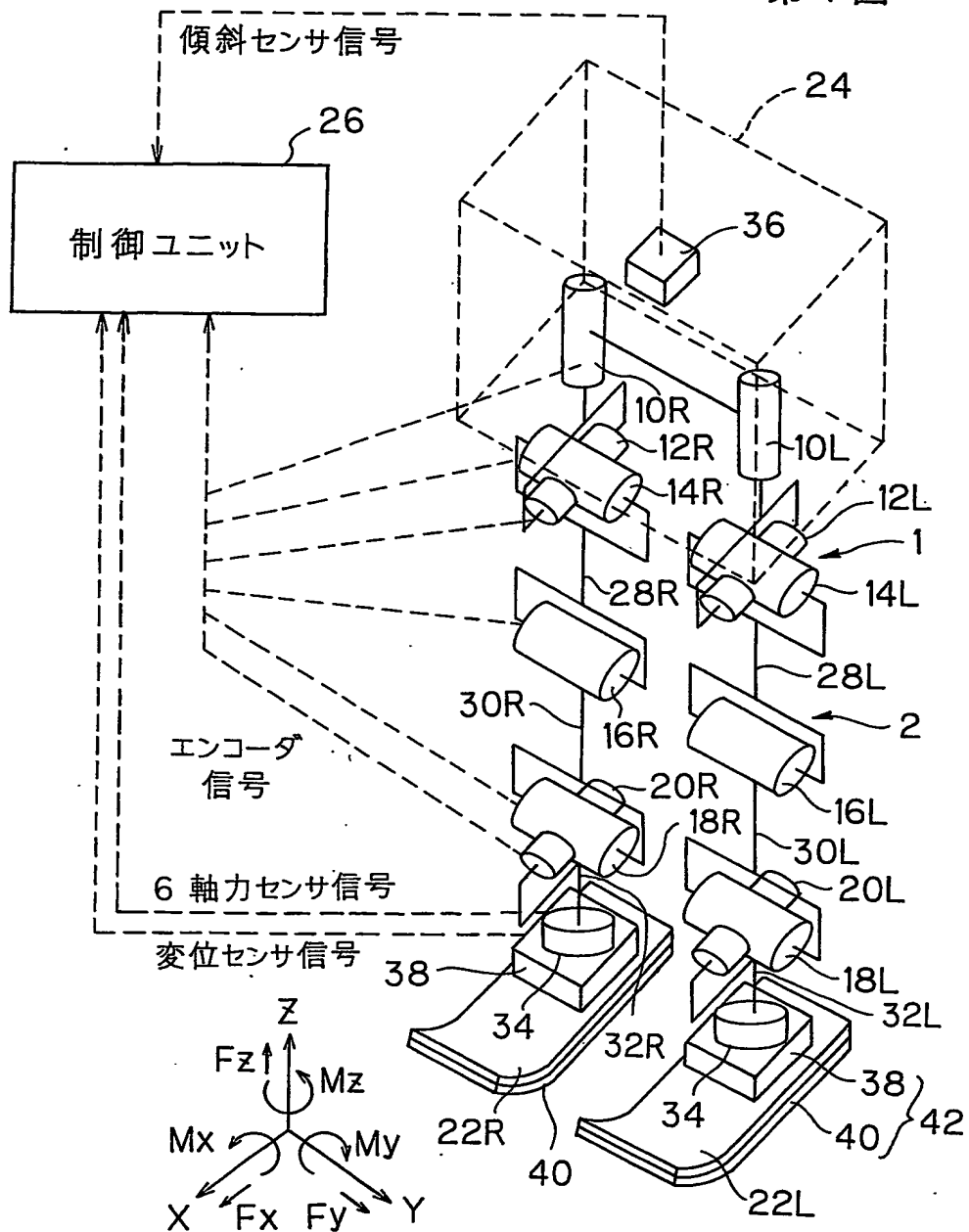
1 6. 少なくとも上体と、前記上体に第 1 の関節を介して連結される複数本の脚部を備えると共に、前記脚部の先端に第 2 の関節を介して連結される足部を備えた脚式移動ロボットにおいて、

- a. 前記第 2 の関節と前記足部の間に配置された弾性体の内部および前記弾性体の付近の少なくともいずれかに設けられ、前記第 2 の関節に対する前記足部の接地端の変位を示す出力を生じる変位センサ、
および
- b. 前記変位センサの出力に基づいて前記足部に作用する床反力を算出する床反力算出手段、

を備えたことを特徴とする脚式移動ロボットの床反力検出装置。

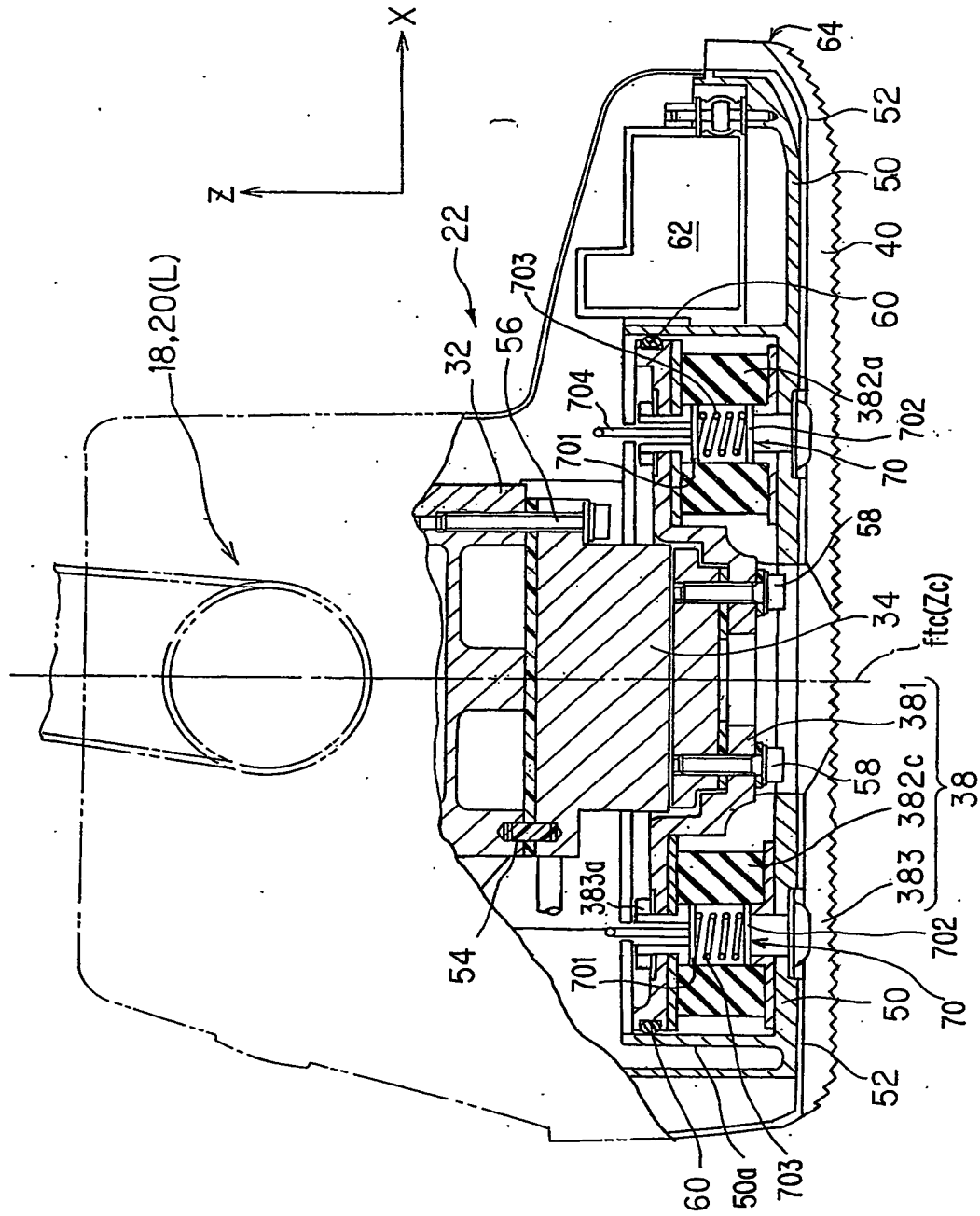
1/18

第 1 図



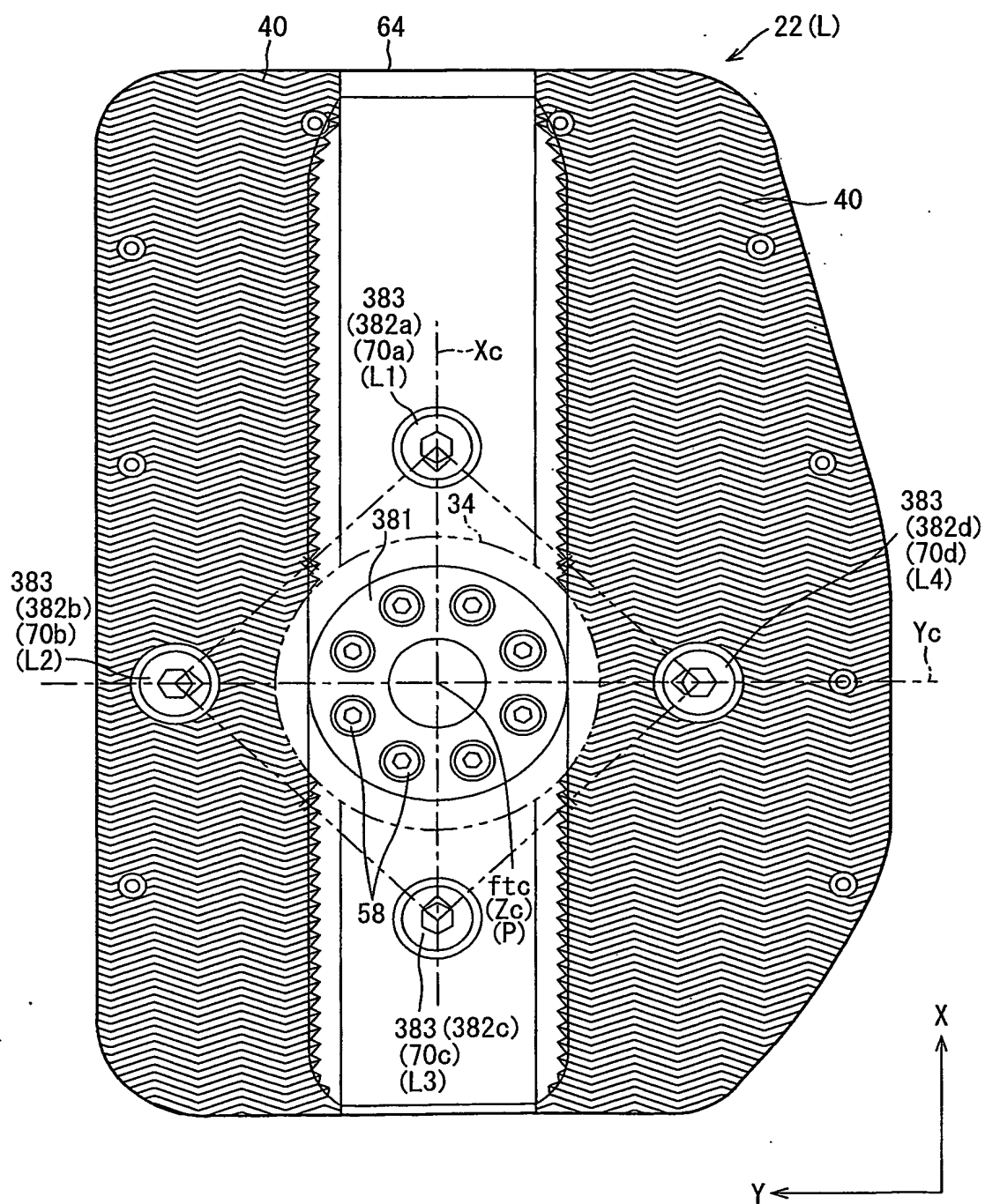
2/18

第 2 図

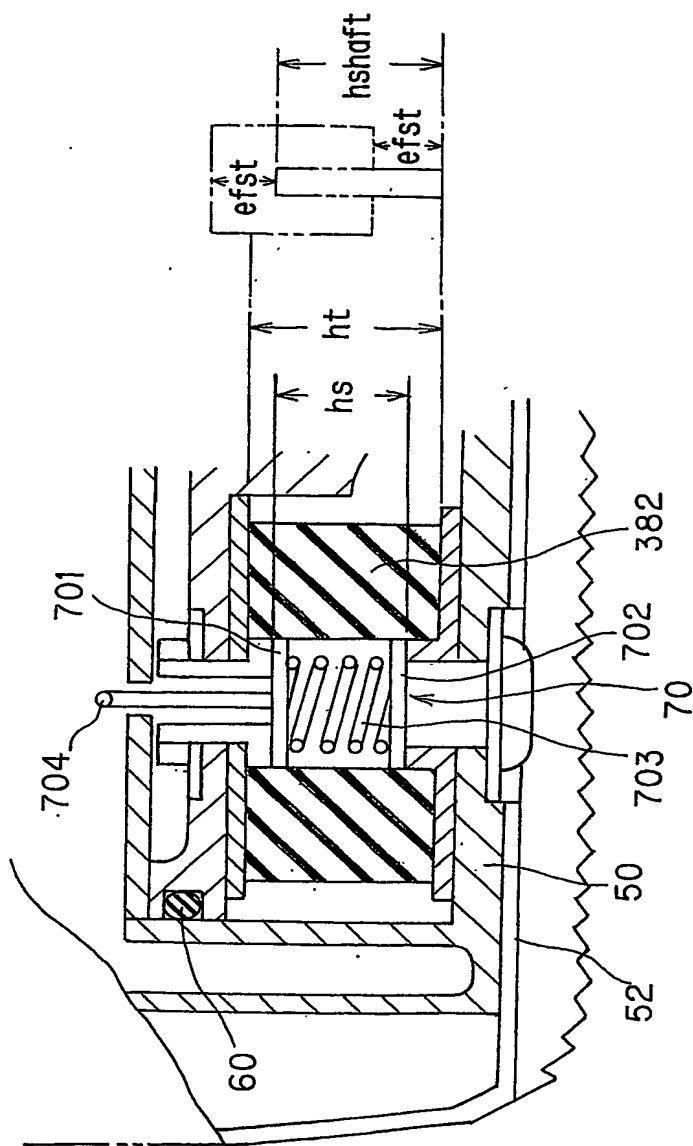


3/18

第 3 図

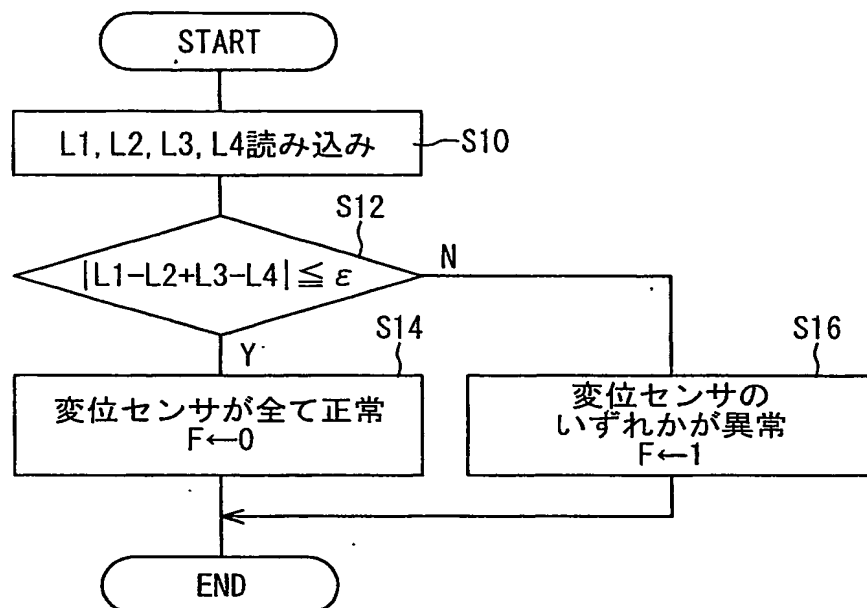


第4図

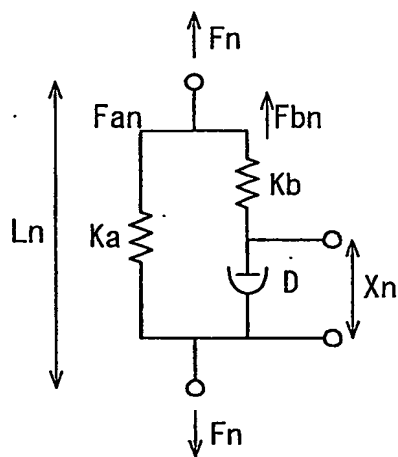


5/18

第 5 図



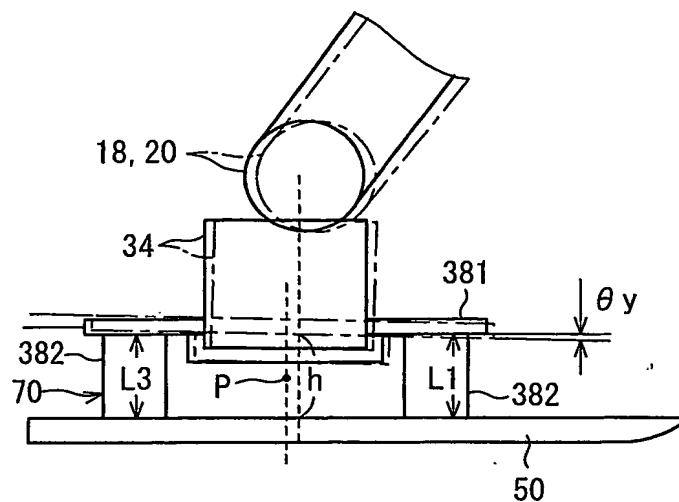
第 6 図



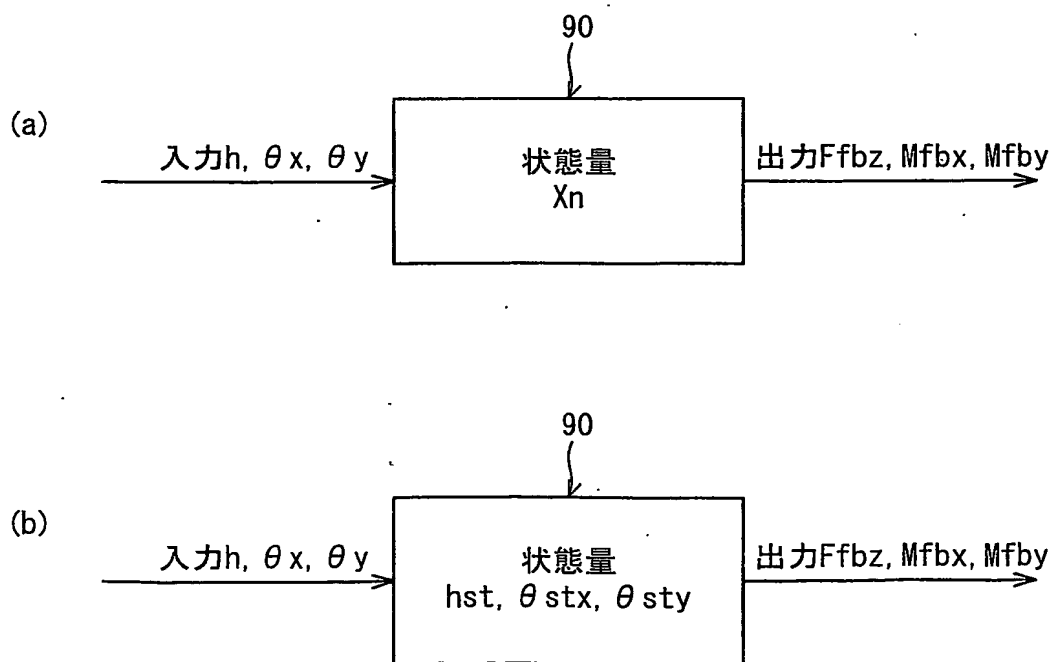
$$\begin{aligned}
 F_n &= F_{an} + F_{bn} \\
 F_{an} &= -K_a L_n + C_1 \\
 F_{bn} &= -K_b (L_n - X_n) + C_2 \\
 F_{bn} &= -D * \frac{d}{dt} X_n
 \end{aligned}$$

6/18

第 7 図

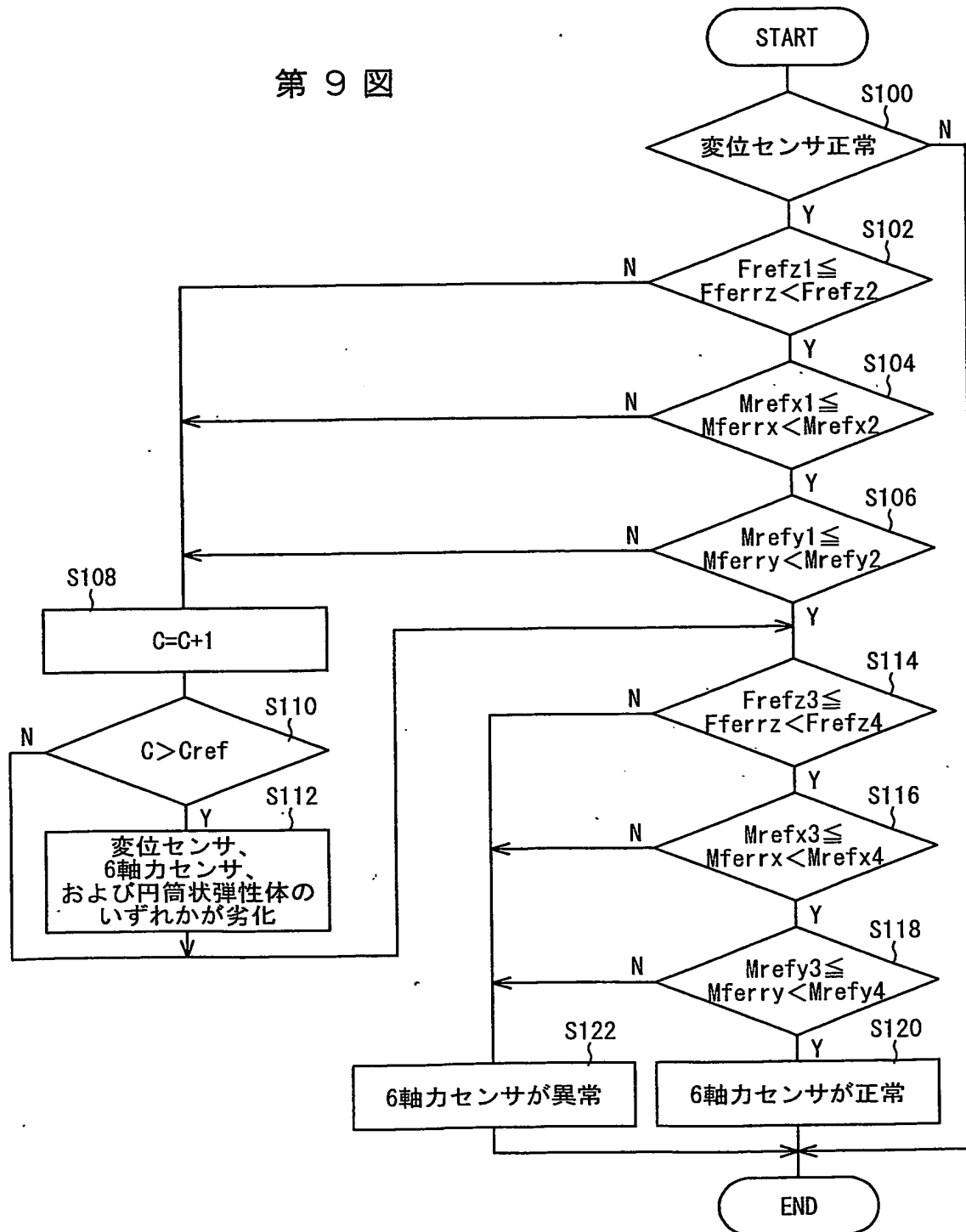


第 8 図



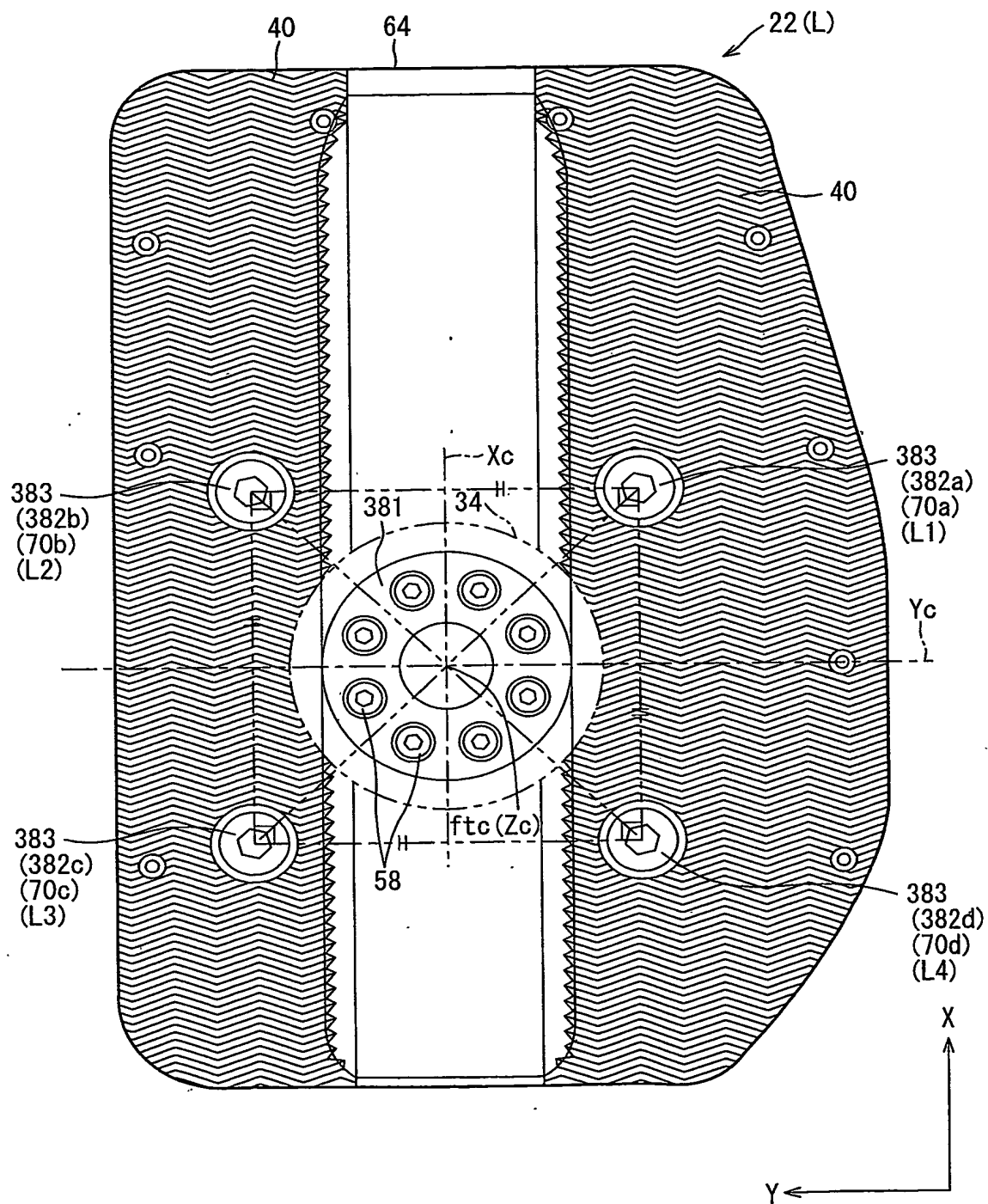
7/18

第 9 図

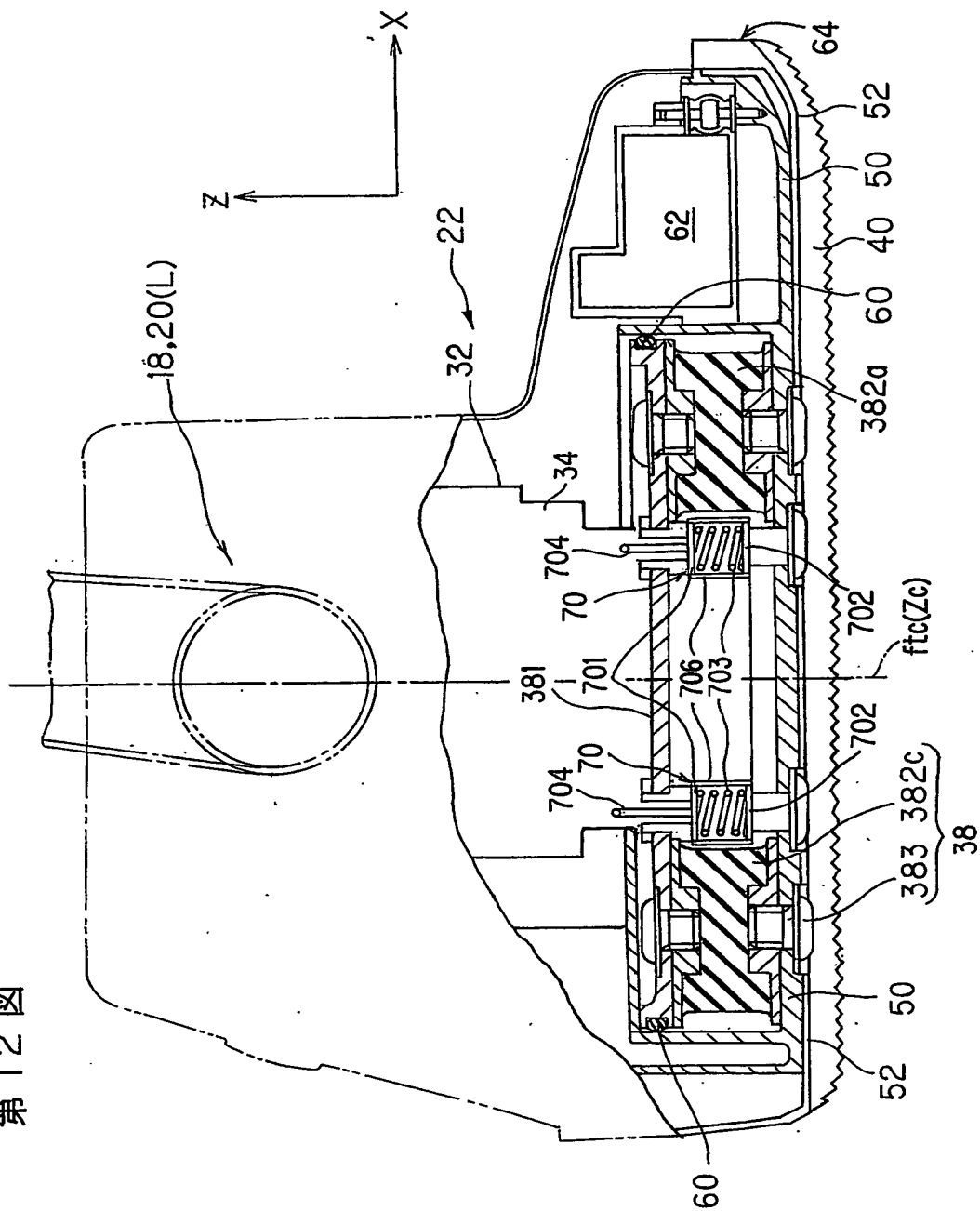


8/18

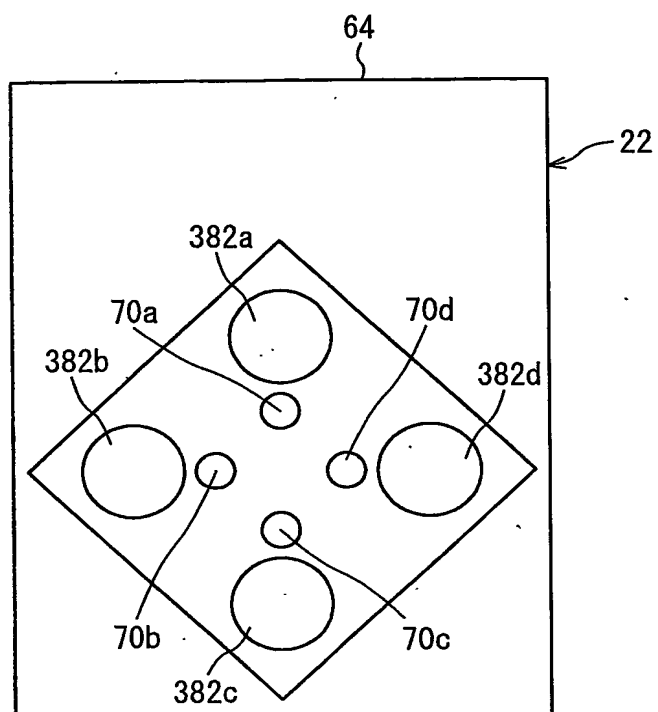
第 10 図



第12図

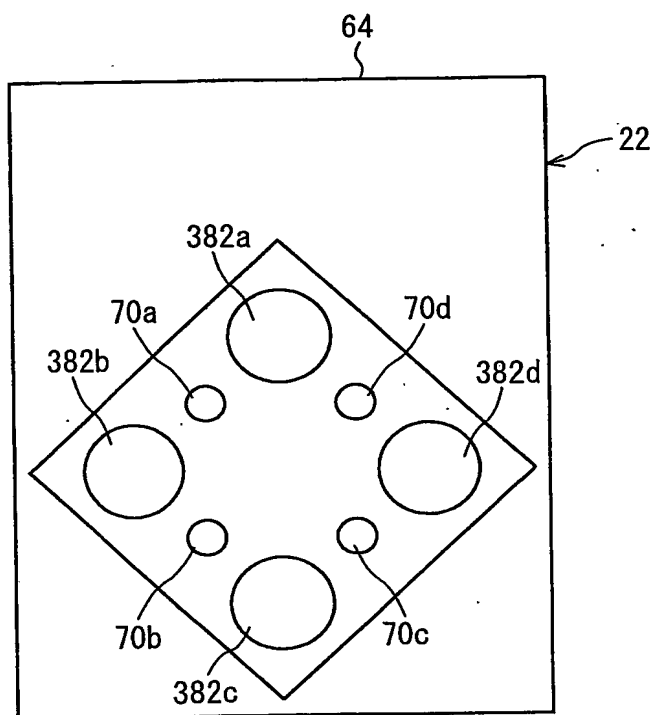


第 13 図

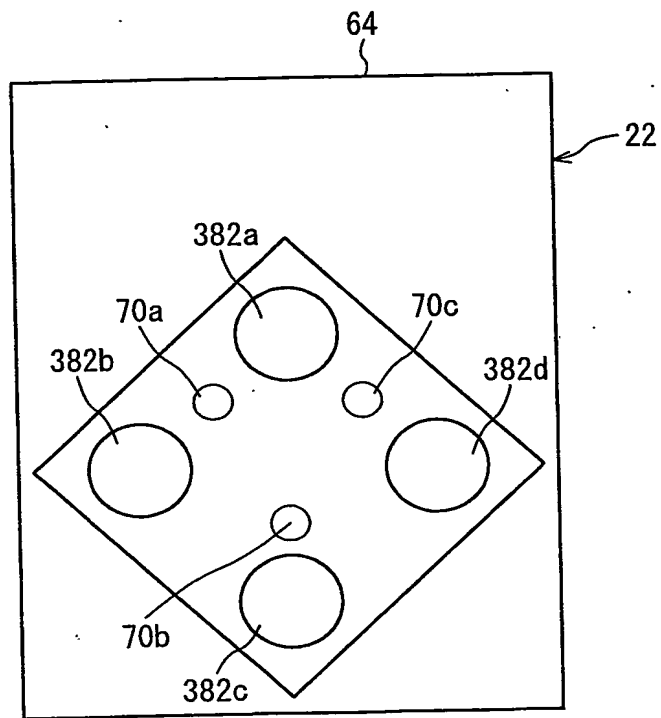


12/18

第 14 図

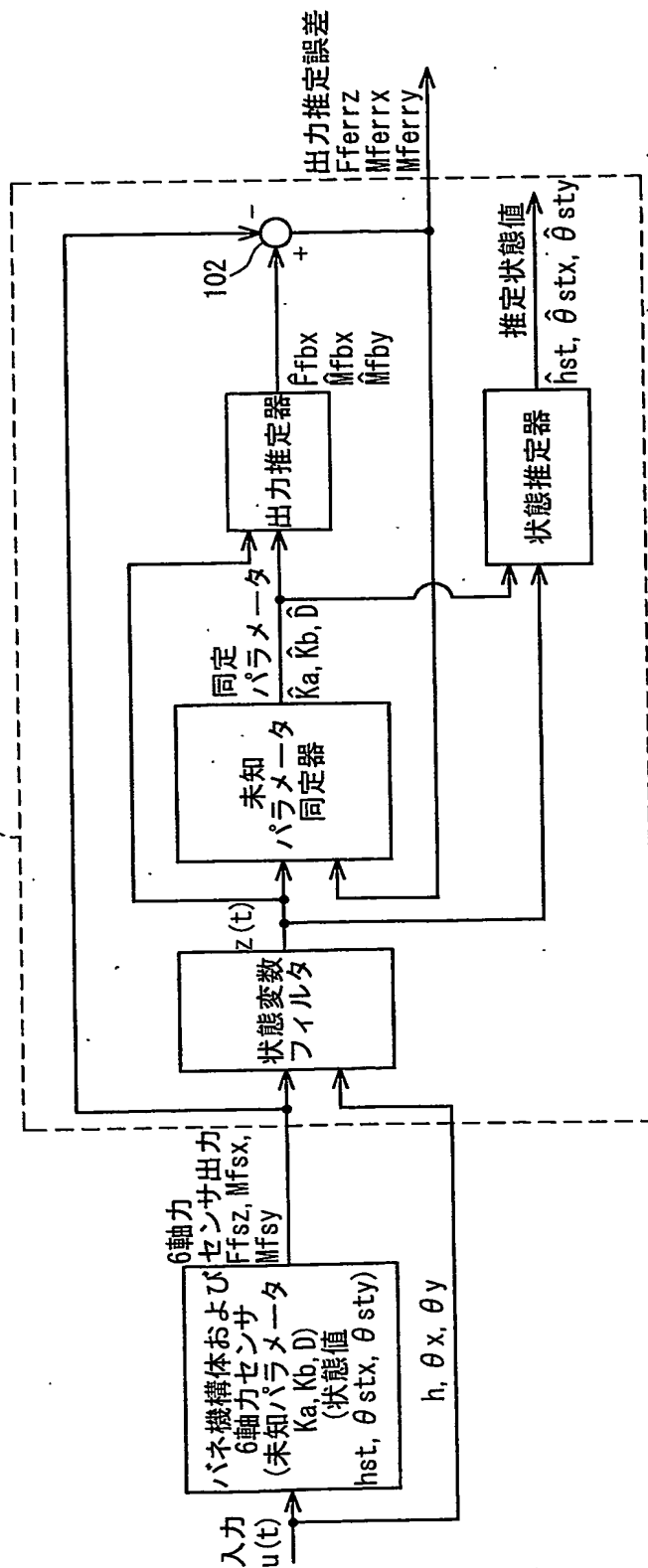


第 15 図



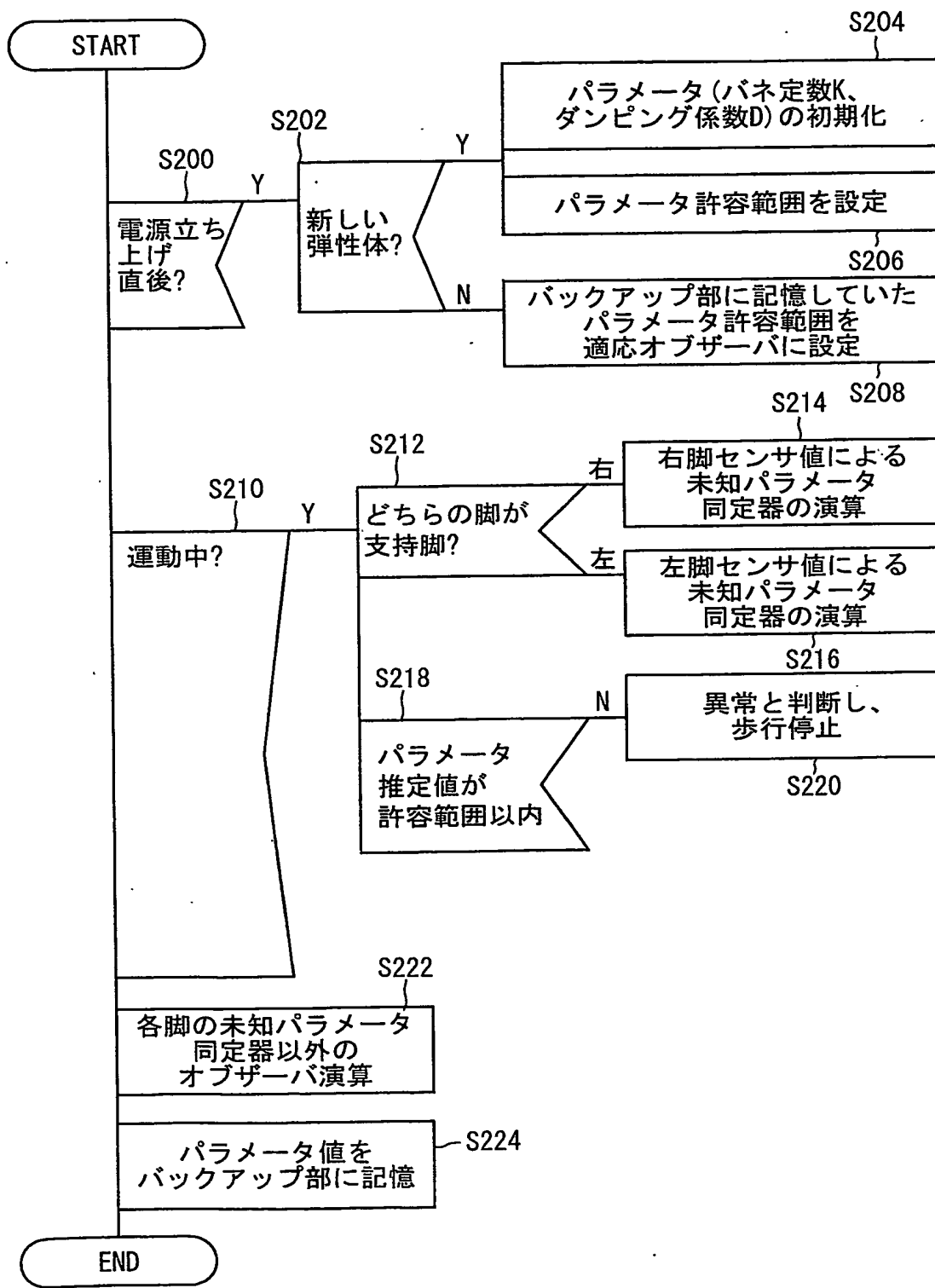
第 17 図

100 (100R, 100L)

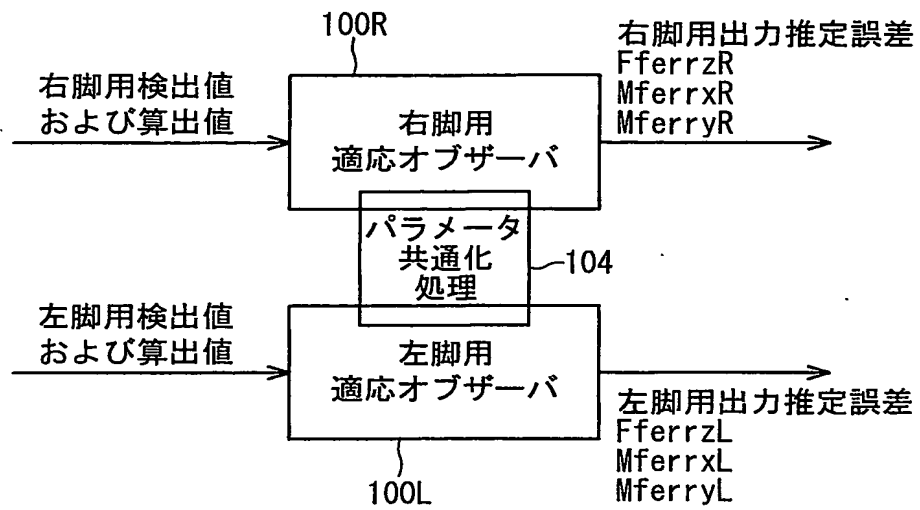


16/18

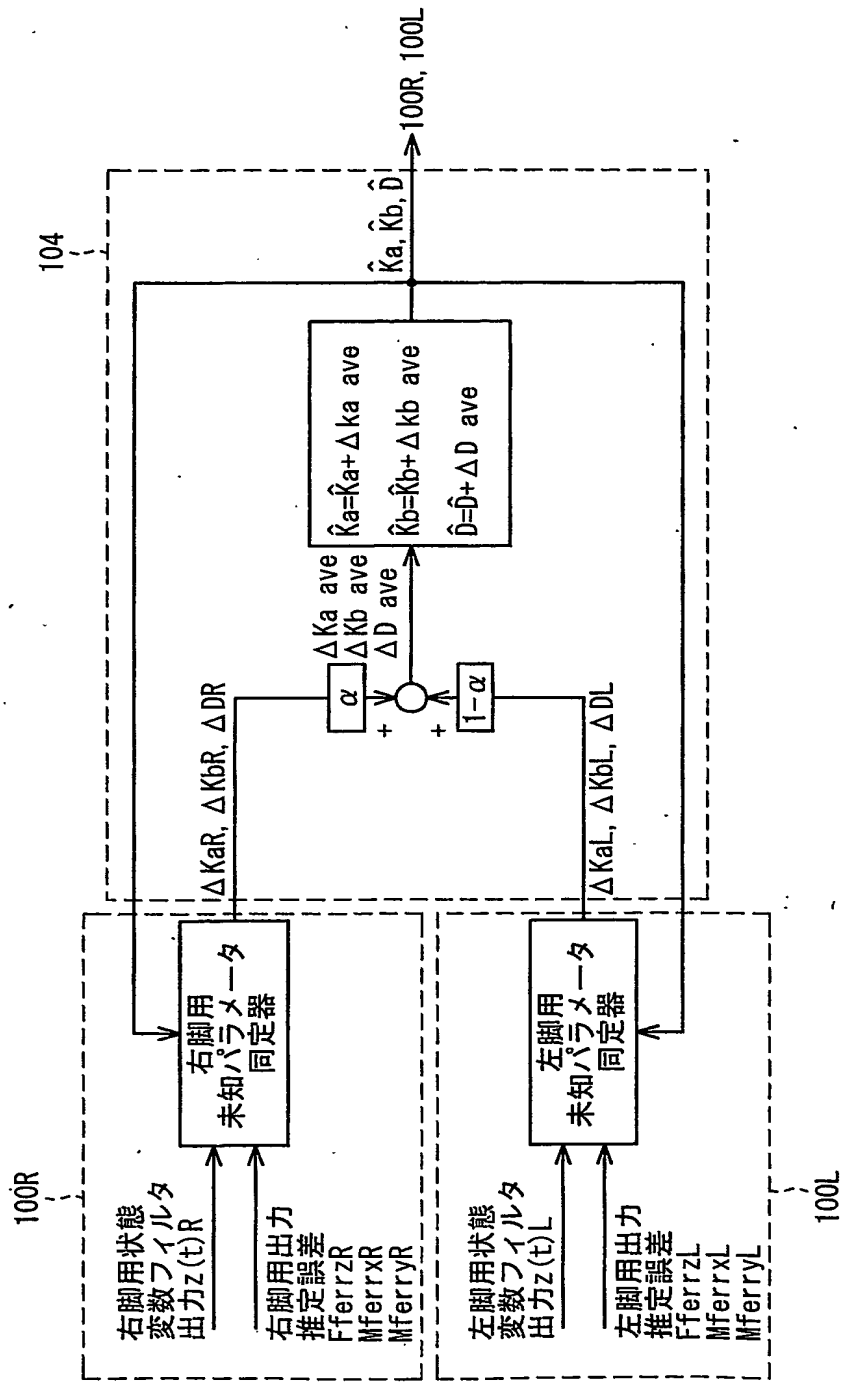
第 18 図



第 19 図



第 20 図



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP02/13294

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

Int.Cl⁷ B25J5/00

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

Int.Cl⁷ B25J1/00-21/02, G01L1/00-1/26, G01L25/00

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho 1922-1996 Toroku Jitsuyo Shinan Koho 1994-2003
 Kokai Jitsuyo Shinan Koho 1971-2003

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

JOIS (JICST), IEEE

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X A	JP 2000-254888 A (Fujitsu Ltd.), 19 September, 2000 (19.09.00), Par. Nos. [0012] to [0046]; Fig. 12 (Family: none)	1-8, 16 9-15
P, X P, A	JP 2002-337076 A (Sony Corp.), 26 November, 2002 (26.11.02), Par. Nos. [0025] to [0056]; Figs. 2, 3 (Family: none)	1-6, 16 7-15
A	JP 11-160150 A (Toshiba Corp.), 18 June, 1999 (18.06.99), Par. Nos. [0017] to [0034]; Fig. 1 (Family: none)	9-15



Further documents are listed in the continuation of Box C.



See patent family annex.

* Special categories of cited documents:	"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance	"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
"E" earlier document but published on or after the international filing date	"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art
"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)	"&" document member of the same patent family
"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means	
"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed	

Date of the actual completion of the international search
26 March, 2003 (26.03.03)Date of mailing of the international search report
08 April, 2003 (08.04.03)Name and mailing address of the ISA/
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP02/13294

C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	EP 1110853 A2 (Sony Corp.), 27 June, 2001 (27.06.01), Full text; all drawings & US 2001/0030523 A1 & JP 2001-239479 A	1-16
A	JP 7-260604 A (Sanyo Electric Co., Ltd.), 13 October, 1995 (13.10.95), Full text; all drawings (Family: none)	1-16
A	JP 2001-353686 A (Sony Corp.), 25 December 2001 (25.12.01), Full text; all drawings (Family: none)	1-16

A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl⁷ B25J5/00

B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl⁷ B25J1/00-21/02 G01L1/00-1/26 G01L25/00

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報 1922-1996年

日本国公開実用新案公報 1971-2003年

日本国登録実用新案公報 1994-2003年

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

JOIS (JICST)

IEEE

C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
X A	JP 2000-254888 A (富士通株式会社), 2000. 09. 19, 段落【0012】-【0046】, 図12 (ファミリーなし)	1-8, 16 9-15
PX PA	JP 2002-337076 A (ソニー株式会社), 2002. 11. 26, 【0025】-【0056】, 図2, 3 (ファミリーなし)	1-6, 16 7-15
A	JP 11-160150 A (株式会社東芝), 1999. 06. 18, 段落【0017】-【0034】, 図1 (ファミリーなし)	9-15

☒ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

* 引用文献のカテゴリー

「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの

「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの

「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)

「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献

「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&」同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

26. 03. 03

国際調査報告の発送日

08.04.03

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/JP)

郵便番号100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

八木 誠

3C

3118

電話番号 03-3581-1101 内線 3324

C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
A	EP 1110853 A2 (SONY CORPORATION) , 2001. 06. 27, 全文, 全図 & US 2001/0030523 A1 & JP 2001-239479 A	1-16
A	JP 7-260604 A (三洋電機株式会社) , 1995. 10. 13, 全文, 全図 (ファミリーなし)	1-16
A	JP 2001-353686 A (ソニー株式会社) , 2001. 12. 25, 全文, 全図 (ファミリーなし)	1-16